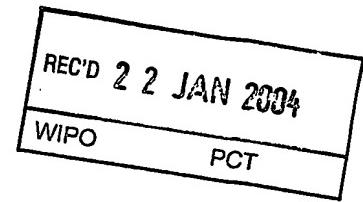


10/540136

PCT/JP03/16809  
PCT/PTO 21 JUN 2005  
25.12.03

日本国特許庁  
JAPAN PATENT OFFICE



別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されて  
いる事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed  
with this Office.

出願年月日  
Date of Application: 2002年12月25日

出願番号  
Application Number: 特願2002-374704

[ST. 10/C]: [JP2002-374704]

出願人  
Applicant(s): 株式会社ニコン

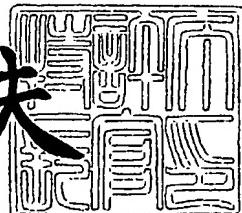
**PRIORITY  
DOCUMENT**

SUBMITTED OR TRANSMITTED IN  
COMPLIANCE WITH RULE 17.1(a) OR (b)

2003年10月 2日

特許庁長官  
Commissioner,  
Japan Patent Office

今井康夫



**BEST AVAILABLE COPY**

出証番号 出証特2003-3081259

【書類名】 特許願  
【整理番号】 02-01205  
【提出日】 平成14年12月25日  
【あて先】 特許庁長官殿  
【国際特許分類】 G03B 5/00  
【発明者】  
【住所又は居所】 東京都千代田区丸の内3丁目2番3号 株式会社ニコン  
内  
【氏名】 富田 博之  
【特許出願人】  
【識別番号】 000004112  
【氏名又は名称】 株式会社ニコン  
【代理人】  
【識別番号】 100092576  
【弁理士】  
【氏名又は名称】 鎌田 久男  
【手数料の表示】  
【予納台帳番号】 019323  
【納付金額】 21,000円  
【提出物件の目録】  
【物件名】 明細書 1  
【物件名】 図面 1  
【物件名】 要約書 1  
【包括委任状番号】 9006525  
【ブルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 プレ補正カメラシステム、画像回復装置及びプレ補正プログラム

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 振動を検出して振動検出信号を出力する振動検出部と、  
プレ補正光学系を含む撮影光学系により形成された像を原画像として撮像する  
撮像部と、  
前記原画像を保存する原画像保存部と、  
画像処理に関するパラメータを変更可能であって、前記原画像に対して前記パ  
ラメータを用いて画像処理による画像回復を行い像プレを補正した回復画像を作  
成する画像回復演算部と、  
前記画像回復演算部における画像処理に用いたパラメータ及び／又は前記回復  
画像を、前記原画像に関連付けて保存する回復結果保存部と、  
を備えるプレ補正カメラシステム。

【請求項 2】 請求項 1 に記載のプレ補正カメラシステムにおいて、  
点像分布関数を演算する点像分布関数演算部を備え、  
前記画像回復演算部は、前記画像を前記点像分布関数で処理することにより画  
像回復を行うようになっており、  
前記パラメータには、前記点像分布関数を含むこと、  
を特徴とするプレ補正カメラシステム。

【請求項 3】 請求項 1 又は請求項 2 に記載のプレ補正カメラシステムにお  
いて、  
前記回復結果保存部は、複数組の前記回復画像に対応した複数の前記パラメー  
タ及び／又は前記回復画像を保存することができること、  
を特徴とするプレ補正カメラシステム。

【請求項 4】 請求項 1 から請求項 3 までのいずれか 1 項に記載のプレ補正  
カメラシステムにおいて、  
前記振動検出部と、前記振動検出信号に基づいて駆動され像プレを補正するブ  
レ補正光学系と、前記撮像部と、前記点像分布関数演算部と、前記振動検出信号

の基準値を演算する基準値演算部と、前記原画像保存部と、を備えたカメラと、前記画像回復演算部及び前記回復結果保存部を有し、前記カメラとは別体の装置であって、前記原画像保存部により記録された前記原画像と前記点像分布関数とを入力することにより前記画像回復を行う外部装置と、を備えることを特徴とするプレ補正カメラシステム。

**【請求項5】** 外部との通信及び／又は媒体を介して原画像データ、及び、前記原画像データの撮像時に得られた点像分布関数を受け取るデータ入力部と、画像処理に関するパラメータを変更可能であって、前記原画像データに対して前記点像分布関数を含む前記パラメータを用いて画像処理による画像回復を行い像ブレを補正した回復画像を作成する画像回復演算部と、前記画像回復演算部における画像処理に用いたパラメータ及び／又は前記回復画像を前記原画像に関連付けて保存する回復結果保存部と、を備える画像回復装置。

**【請求項6】** 原画像データ、及び、前記原画像データの撮像時に得られた点像分布関数を受け取るデータ入力手順と、画像処理に関するパラメータを変更可能であって、前記原画像データに対して前記点像分布関数を含む前記パラメータを用いて画像処理による画像回復を行い像ブレを補正した回復画像を作成する画像回復演算手順と、前記画像回復演算手順における画像処理に用いたパラメータ及び／又は前記回復画像を前記原画像データに関連付けて保存する回復結果保存手順と、を備えるプレ補正プログラム。

#### 【発明の詳細な説明】

##### 【0001】

##### 【発明の属する技術分野】

本発明は、手振れ等による振動を検出し、像のブレを補正するプレ補正カメラに関し、特に、光学式プレ補正の他に、画像回復に対応したプレ補正カメラシステム、画像回復装置及びプレ補正プログラムに関するものである。

##### 【0002】

##### 【従来の技術】

従来から撮影時に生じる手ブレによる撮像画像の劣化を防ぐため、ブレ補正機能を付けたカメラが知られている。ブレを補正する方法として大別して以下に示す2つの手法がある。

1つ目のブレ補正手法は、角速度センサ、加速度センサなどの振動検出センサによりカメラの振動を検出して、その検出量に応じて撮影レンズや可変頂角プリズムなどの光学系を駆動してブレ補正を行う光学式ブレ補正手法である（例えば、特許文献1、2参照）。

2つ目のブレ補正手法は、撮像された画像と一時的にメモリ記憶された前画像との差分からブレ量を求め画像読み出し時にブレ補正する電子式的補正法である（例えば、特許文献3参照）。これら2つの手法は、いずれも撮影時にブレ補正をリアルタイムで行う方法である。

#### 【0003】

一方、上述の手法とは別のブレ補正手法であって従来から知られた技術として、劣化画像を手ブレやぼけのない画像に回復する技術が知られている。例えば、特許文献4には、撮影時のブレによる画像劣化を点像分布関数で表し、この点像分布関数に基づいてブレのない画像に回復する手法が開示されている。また、カメラにブレ検出手段のみを設けて手ブレ情報を記録し、再生時にその情報を用いて画像回復処理を行うことによりブレを補正する技術が知られている（例えば、特許文献5～7参照）。

#### 【0004】

ここで、画像回復処理の具体的方法について説明する。画像回復とは、ブレの情報をを利用してブレた画像を処理し、ブレの少ない画像に回復するものである。

今、 $(x, y)$  を画面上の位置座標とし、ブレのない時の画像（以下、元画像）を $o(x, y)$ 、ブレによって劣化した画像（以下、ブレ画像）を $z(x, y)$ 、ブレによって広がった点像の情報（以下、点像関数）を $p(x, y)$  とする  
と、この3つは、次の関係を満たす。

#### 【0005】

## 【数1】

$$z(x, y) = o(x, y) * p(x, y)$$

## 【0006】

ここで、\*は、コンボリューション（畳み込み積分）演算を表すもので、具体的には、以下の式で表される。

## 【0007】

## 【数2】

$$z(x, y) = \iint o(x, y)p(x - x', y - y')dx'dy'$$

## 【0008】

これをフーリエ変換して空間周波数（u, v）領域にすると、数1, 2は、以下の式のようになる。

## 【0009】

## 【数3】

$$Z(u, v) = O(u, v) \cdot P(u, v)$$

## 【0010】

ここで、Z（u, v）、O（u, v）、P（u, v）は、それぞれz（x, y）、o（x, y）、p（x, y）のスペクトルである。また、数3において、P（u, v）は、特に空間周波数伝達関数と呼ばれている。

ここで、ブレ画像z（x, y）に加えて、何らかの方法により点像関数p（x, y）を知ることができれば、それぞれのスペクトルを算出し、数3を変形した以下の数4を利用することで、元画像のスペクトルO（u, v）を算出することができる。

## 【0011】

## 【数4】

$$O(u, v) = \frac{Z(u, v)}{P(u, v)}$$

## 【0012】

数4において、 $1/P(u, v)$  は、特に逆フィルタと呼ばれている。数4により算出したスペクトルを逆フーリエ変換すれば、元画像  $o(x, y)$  を求めることができる。

## 【0013】

図13、図14は、従来の画像回復を説明する図である。

ここでは、簡単のために、ブレは、図13 (b) に示すように一軸 (X軸) 方向に一様に発生したものとする。

この点像分布関数の断面をとると、図14 (a) のようになる。これをフーリエ変換したものが図14 (b) であり、これが図13 (a) に示すブレの空間周波数伝達関数である。この伝達関数で注目すべきところは、値が0となっているところが何カ所かある点である。これを逆フィルタにすると図14 (c) に示すように、無限大となってしまうところが存在する。これを数4に適用すると、ある特定の空間周波数に関しては、以下に示す数5のようになってしまい、元画像のスペクトル値は不定となる。

## 【0014】

## 【数5】

$$O(u, v) = \frac{Z(u, v)}{P(u, v)} = \frac{0}{0} = \text{不定}$$

## 【0015】

伝達関数が0であるということは、ブレによって伝達されない (=情報が失われる) 周波数成分が存在するということであり、この式は、失われた周波数成分は、回復できないことを示している。これは、元画像を完全に回復させることができないことを意味している。

なお、実際には、逆フィルタが無限大とならないよう、以下の式で表されるウイナーフィルタを画像回復に使用する。

## 【0016】

## 【数6】

$$\frac{P^*(u,v)}{|P(u,v)|^2 + 1/c} \quad c : \text{定数}$$

## 【0017】

図14(d)は、ウイナーフィルタをグラフにしたものである。

ウイナーフィルタにすることにより、数5のようにO(u, v)が不定となるところはなくなる。

## 【0018】

## 【特許文献1】

特開昭61-240780号公報

## 【特許文献2】

特開昭61-223819号公報

## 【特許文献3】

特開昭63-187883号公報

## 【特許文献4】

特開昭62-127976号公報

## 【特許文献5】

特開平6-276512号公報

## 【特許文献6】

特開平6-343159号公報

## 【特許文献7】

特開平7-226905号公報

## 【0019】

## 【発明が解決しようとする課題】

しかし、上述した従来の光学式ブレ補正及び画像回復には、以下に示す問題が

あった。

#### (光学式ブレ補正の問題)

光学式ブレ補正では、振動を検出するセンサとして一般に角速度センサが用いられている。角速度センサから検出された角速度を角度に変換するためには動作時のセンサ静止時の出力値（基準値）が必要であり、この基準値は、温度によるドリフトの影響を受けやすいことが知られている。この問題について図15（a），（b）を参照して詳しく説明する。

#### 【0020】

図15は、ドリフト成分を含む角速度センサ出力、基準値の出力、像面でのブレ量を示す図である。

図15（a）は、時間に対する角速度センサ出力値の変化を示したものであり、説明を簡単にするために正弦波で手ブレが生じている場合を想定している。図15（a）において、波形e0は、正弦波で手ブレが生じている時のブレセンサの出力を表している。また、波形e1、e2は、いずれもローパスフィルタで演算された基準値であり、波形e1の遮断周波数は、波形e2よりも低く設定されている。図15（a）では、出力値が環境条件の影響で時間の経過とともに振動中心がずれていき、ドリフトしている。

#### 【0021】

図15（b）は、図15（a）の角速度センサ出力と基準値とを利用してブレ補正した時の像面ブレ量を示したものである。図15（b）中の波形f0, f1, f2は、それぞれ図15（a）中の波形e0, e1, e2に対応し、波形f0は、ブレ補正を全く行わなかったときの像面のブレ量を表している。波形f1は、波形f2に比較して、低い遮断周波数の基準値e1を使用することにより、高い周波数成分はカットされているものの時間経過とともにブレ量が大きくなってしまっている。逆に波形f2は、波形f1よりも基準値の遮断周波数が高くなっているため、f1よりもドリフトは小さくなっているが、手ぶれによる高周波成分を除くことができていない。このように、手ブレによる像ブレの除去とドリフトの影響を少なくすることは相反する問題であり、像ブレを十分に補正し、かつ、ドリフトの影響が少なくなるようにローパスフィルタの遮断周波数を設定する

ことが難しい。そのため検出したプレ量には、必ず検出誤差が生じ、光学式プレ補正を行っても得られる画像にプレが残るという問題があった。

### 【0022】

#### (画像回復の問題)

次に、画像回復の問題について説明する。

従来からプレ画像をウイナーフィルタを用いて回復処理することにより得られた画像は、元画像に比べ解像が向上することは知られている。しかし、 $P(u', v') \neq 0$ となる空間周波数( $u'$ ,  $v'$ )では、フィルタの値が大きくなるため、画像に含まれるノイズがその空間周波数成分を含む場合、ノイズ成分を増幅してしまう。その結果、画像に不必要的縞模様を生じ画質を低下させてしまうという問題があった。この縞模様は、元のプレが小さければそれほど大きな問題にはならないが、プレが大きい場合に顕著に現れるので問題となるケースが多かった。

### 【0023】

一方、画像回復を行う場合、単に角速度センサなどのプレゼンサからの出力データを記録し、再生時にそれらプレ情報に基づいて回復処理するだけでは、回復結果に不満を持つ場合があった。そのような不満を解消するためには、画像回復時に必要なパラメータを利用者が画像回復効果を確認しながら変更するようになることが考えられる。しかし、このパラメータを利用者が任意に変更することができるようになると、変更可能なパターンが無限にあることから、様々な回復条件を試行する過程において、多数の回復画像とパラメータ設定値との組み合わせが発生する場合がある。このような場合、どの回復画像がどのようなパラメータ設定により画像回復を行ったのか判らなくなり、回復画像の整理が困難となり、回復条件の試行を繰り返すにしたがい、收拾がつかなくなってしまうおそれがあった。

また、気に入った回復画像が得られた場合であっても、後日になると、その画像がどのようにして得られたのか不明となってしまうおそれもあった。

### 【0024】

本発明の課題は、画像回復時に必要なパラメータを利用者が変更する場合に、

画像データ及びパラメータ設定を整理して管理することが容易なプレ補正カメラシステム、画像回復装置及びプレ補正プログラムを提供することである。

### 【0025】

#### 【課題を解決するための手段】

本発明は、以下のような解決手段により、前記課題を解決する。なお、理解を容易にするために、本発明の実施形態に対応する符号を付して説明するが、これに限定されるものではない。すなわち、請求項1の発明は、振動を検出して振動検出信号を出力する振動検出部(10)と、プレ補正光学系(70)を含む撮影光学系により形成された像を原画像として撮像する撮像部(110)と、前記原画像を保存する原画像保存部(120)と、画像処理に関するパラメータを変更可能であって、前記原画像に対して前記パラメータを用いて画像処理による画像回復を行い像プレを補正した回復画像を作成する画像回復演算部(210)と、前記画像回復演算部における画像処理に用いたパラメータ及び／又は前記回復画像を、前記原画像に関連付けて保存する回復結果保存部(230)と、を備えるプレ補正カメラシステムである。

### 【0026】

請求項2の発明は、請求項1に記載のプレ補正カメラシステムにおいて、点像分布関数を演算する点像分布関数演算部(100)を備え、前記画像回復演算部(210)は、前記画像を前記点像分布関数で処理することにより画像回復を行うようになっており、前記パラメータには、前記点像分布関数を含むこと、を特徴とするプレ補正カメラシステムである。

### 【0027】

請求項3の発明は、請求項1又は請求項2に記載のプレ補正カメラシステムにおいて、前記回復結果保存部(230)は、複数組の前記回復画像に対応した複数の前記パラメータ及び／又は前記回復画像を保存することができること、を特徴とするプレ補正カメラシステムである。

### 【0028】

請求項4の発明は、請求項1から請求項3までのいずれか1項に記載のプレ補正カメラシステムにおいて、前記振動検出部(10)と、前記振動検出信号に基

づいて駆動され像ブレを補正するプレ補正光学系（70）と、前記撮像部（110）と、前記点像分布関数演算部（100）と、前記振動検出信号の基準値を演算する基準値演算部（31）と、前記原画像保存部と、を備えたカメラ（1）と、前記画像回復演算部（210）及び前記回復結果保存部（230）を有し、前記カメラとは別体の装置であって、前記原画像保存部により記録された前記原画像と前記点像分布関数とを入力することにより前記画像回復を行う外部装置（2）と、を備えることを特徴とするプレ補正カメラシステムである。

#### 【0029】

請求項5の発明は、外部との通信及び／又は媒体を介して原画像データ、及び、前記原画像データの撮像時に得られた点像分布関数を受け取るデータ入力部（210）と、画像処理に関するパラメータを変更可能であって、前記原画像データに対して前記点像分布関数を含む前記パラメータを用いて画像処理による画像回復を行い像ブレを補正した回復画像を作成する画像回復演算部（210）と、前記画像回復演算部における画像処理に用いたパラメータ及び／又は前記回復画像を前記原画像に関連付けて保存する回復結果保存部（230）と、を備える画像回復装置である。

#### 【0030】

請求項6の発明は、原画像データ、及び、前記原画像データの撮像時に得られた点像分布関数を受け取るデータ入力手順（S2020）と、画像処理に関するパラメータを変更可能であって、前記原画像データに対して前記点像分布関数を含む前記パラメータを用いて画像処理による画像回復を行い像ブレを補正した回復画像を作成する画像回復演算手順（S2050, S2060）と、前記画像回復演算手順における画像処理に用いたパラメータ及び／又は前記回復画像を前記原画像データに関連付けて保存する回復結果保存手順（S2110）と、を備えるプレ補正プログラムである。

#### 【0031】

##### 【発明の実施の形態】

以下、図面等を参照しながら、本発明の実施の形態について、さらに詳しく説明する。

図1は、本発明によるプレ補正カメラの実施形態のシステム構成を示すブロック図である。

本実施形態におけるプレ補正カメラ1は、画像再生装置2と組み合わせて使用することにより、画像回復を行うことができるカメラシステムを形成している。

画像再生装置2は、プレ補正カメラ1により撮像された画像を画像記録部120又はプレ補正カメラ1と再生装置とを転送ケーブルなどを用いて接続し再生するとともに、画像回復を行うことができる画像回復装置である。

プレ補正カメラ1は、画像を電子的に撮像する所謂デジタルスチルカメラであり、光学式補正系500を備えている。

光学式補正系500は、角速度センサ10、A/D変換部20、駆動制御部30、追従制御部40、光学系駆動部50、位置検出部60、プレ補正レンズ70等を備えている。

#### 【0032】

角速度センサ10は、プレ補正カメラ1に印加された振動を角速度値で検出する振動検出部である。角速度センサ10は、コリオリ力をを利用して角速度を検出し、検出結果を電圧信号として出力する。

図1には、理解を容易にするため角速度センサ10を1つのみ示しているが、撮影レンズの光軸に直交するX軸及びX軸に直交するY軸方向それぞれに対応して1つずつ設けられており、プレ補正カメラ1の振動を2次元において検出する。なお、角速度センサ10は、電源供給部90より電源が供給されている間のみ角速度の検出が可能となっている。

#### 【0033】

A/D変換部20は、アナログ信号をデジタル信号に変換する変換器であり、角速度センサ10からの振動検出信号をアナログ信号からデジタル信号に変換し、駆動制御部30へ伝える。

#### 【0034】

駆動制御部30は、角速度センサ10により検出された振動検出信号と、後述の位置検出部60により検出されたプレ補正レンズ70の位置情報とから、プレ補正レンズ70を駆動するための駆動信号を演算し、光学系駆動部50に駆動信

号を出力する部分である。駆動制御部30には、基準値演算部31が含まれている（図2参照）。基準値演算部31は、角速度センサ10から得られた振動検出信号の基準値を演算する部分であり、本実施形態では、デジタルローパスフィルタ（LPF）を使用し、LPFの出力を基準値としている。

追従制御部40は、駆動制御部30から得る駆動信号と、位置検出部60から得るブレ補正レンズ70の位置情報に基づいてブレ補正レンズ70を駆動制御する信号を光学系駆動部50へ伝える部分である。

駆動制御部30及び追従制御部40による制御動作の詳細については、後に説明する。

#### 【0035】

光学系駆動部50は、駆動制御部30から出力された駆動信号を基に、ブレ補正レンズ70を駆動するアクチュエータである。

位置検出部60は、ブレ補正するためにブレ補正レンズ70のX軸方向及びY軸方向の位置を検出する位置検出部であり、位置検出部60の出力は、A/D変換器（不図示）を経由して追従制御部40に送信される。

#### 【0036】

ブレ補正レンズ70は、カメラの撮影光学系の一部であり、撮影光学系の光軸と略直交する平面内を動くことができる単レンズ、又は、複数枚のレンズより構成されるレンズ群からなるブレ補正光学系である。ブレ補正レンズ70は、光学系駆動部70によって光軸と略直交する方向に駆動され、撮影光学系の光軸を偏向させる。

写真等の像のブレは、手ブレ等のカメラに加えられる振動により、露光中に結像面の像が動いてしまうことにより発生する。本実施形態におけるブレ補正カメラ1では、角速度センサ10により、ブレ補正カメラ1に加えられた振動を検出することができる。そして、ブレ補正カメラ1に加えられた振動が検出されれば、その振動による結像面の像の動きを知ることができるので、結像面上の像の動きを抑えるようにブレ補正レンズ70を駆動し、結像面上の像の動き、すなわち像ブレを補正することができる。

#### 【0037】

プレ補正カメラ1は、上述の光学式補正系500の他に、制御部80、電源供給部90、点像関数演算部100、撮像部110、画像記録部120、インターフェイス部130、補正動作判断部140、露出制御部150、合焦レンズ位置検出部160、焦点検出部170、閃光制御部180、操作部190等を備えている。

#### 【0038】

制御部80は、プレ補正カメラ1の動作全体を制御する制御部であり、駆動制御部30、追従制御部40、点像関数演算部100、露出制御部150、合焦レンズ位置検出部160、焦点検出部170、閃光制御部180などを制御する各種制御演算などを行う。

#### 【0039】

電源供給部90は、不図示の半押タイマがONの間は、角速度センサ10を始めとするカメラ内で電源が必要とされるところに電源を供給し続ける部分である。また、半押しタイマがOFFとなっているときは、電源の供給は停止する。したがって、カメラの半押しタイマがONの間のみ、角速度センサ10によるカメラの振動検出が可能となる。

#### 【0040】

点像関数演算部100は、駆動制御部30、追従制御部40、露出制御部150、合焦レンズ位置検出部160、焦点距離検出部170などから得られた各種情報に基づき露光中の点像関数（点像分布関数）を演算する点像分布関数演算部である。

プレ補正レンズ70による光学式プレ補正が完全であれば点像関数は1点となるが、実際には、光学式プレ補正是、完全でないため、点像関数は1点にはならない。つまり、プレ補正レンズ70によって補正しきれない像ブレ（プレ補正残差）が残る。ここで算出する点像関数は、プレ補正レンズ70で補正しきれずに結像面に残ったプレ補正残差を、後に画像処理によりさらにプレ補正するときに使用するものである。

#### 【0041】

撮像部110は、撮像素子111、A/D変換部112、信号処理部113等

を備え、撮影光学系により結像面に結像した像を撮像し、画像記録部120へ画像データを出力する部分である。

撮像素子111は、撮影光学系により結像面に結像した被写体像を受光し、アナログ信号の画像データに変換する素子である。

A/D変換部112は、アナログ画像をデジタル画像に変換する変換器である。

信号処理部113は、A/D変換部112によりデジタル信号に変換された画像データを処理する部分である。

#### 【0042】

画像記録部120は、撮像部110により撮像した画像、点像関数演算部100により演算された点像関数、各種画像回復処理に必要な各種情報（パラメータ）などをそれぞれ画像に対応づけて記録保存する原画像保存部である。これら点像関数、各種情報などは、例えば、画像ファイル内にヘッダとして埋め込んで記録してもよいし、電子透かし技術のように画像の中に直接埋め込む方法でもよい。また、画像ファイルに対応させた別ファイルを作成し、そこに情報を書き込むようにしてもよい。

#### 【0043】

画像記録部120の具体的な形態は、例えば、コンパクトディスク（商標）、スマートメディア（商標）などの可動記録媒体でもよいし、画像転送を行うバッファメモリであってもよい。実施形態では、インターフェイス部130と画像再生装置2とを転送ケーブル300を用いて接続し、画像記録部120に保存された画像、及び、画像回復処理に必要な情報を必要に応じて画像再生装置2へ転送する。

#### 【0044】

インターフェイス部130は、ブレ補正カメラ1と画像再生装置2とを接続するときなどに、転送ケーブル300を接続する端子を備えた通信手段である。

接続ケーブル300は、インターフェイス部130の接続コネクタと画像再生装置2の通信ポート（例えば、RS-232C、USB、パラレルポート、IEEE1394等）を接続するケーブルである。この接続ケーブル300を介して

プレ補正カメラ1と画像再生装置2との間でデータの送受信が行われる。

#### 【0045】

補正動作判断部140は、点像関数演算を行うか否か判断処理する部分である。補正動作判断部140により点像関数演算の必要性を判断するので、画像記録部120に保存する情報をできるだけ必要なデータだけとすることができ、無駄な演算動作やメモリ容量の軽減を図ることができる。

#### 【0046】

露出制御部150は、不図示のコマンドダイヤルなどで設定された露光時間の設定値から撮像素子への露光時間を制御する部分である。露光時間情報や露光の開始／終了のタイミング情報は、点像関数演算部100に送信される。

#### 【0047】

合焦レンズ位置検出部160は、不図示の合焦レンズの位置を検出する部分である。合焦レンズの位置を検出することにより、点像関数の演算に必要な結像面から被写体までの距離を算出することができる。

#### 【0048】

焦点検出部170は、撮影光学系の撮影時のレンズ焦点距離 $f$ を検出する部分である。このレンズ焦点距離 $f$ も、点像関数の演算に必要な情報である。

閃光制御部180は、閃光発光部181の発光を制御する部分である。

#### 【0049】

操作部190は、半押しスイッチ(SW)191、全押しスイッチ(SW)192、プレ補正モード選択スイッチ(SW)193などを有している。

半押しスイッチ191は、不図示のレリーズボタンの半押し動作に連動してONとなるスイッチである。この半押しスイッチ191がONとなることにより、不図示の測光部による測光演算、オートフォーカス駆動などが開始される。また、半押しタイマがOFFであった場合には、この半押しスイッチ191のONに同期して半押しタイマがONとなる。

#### 【0050】

全押しスイッチ192は、不図示のレリーズボタンの全押し動作に連動してONとなるスイッチである。この全押しスイッチ192がONとなることにより、

図示しないシャッタ機構によるシャッタの開閉、イメージセンサによる画像の取り込みなど一連の撮影動作が行われる。

### 【0051】

プレ補正モード選択スイッチ193は、光学式補正動作モードと画像回復モードの組み合わせ選択を行う操作部材である。本実施形態では、プレ補正動作モードを3モード選択可能なスイッチとし、その動作は次のようになる。

「プレ補正OFFモード」が選択された場合、光学式補正も画像回復も行わない。すなわち、プレ補正レンズ70の駆動を停止し、プレ補正動作は一切行わず、画像回復用のデータの記録保存も行わない。

「光学式補正動作モード」が選択された場合、光学式補正動作のみを行い、プレ補正レンズ70を駆動させて像プレ補正動作を行うが、画像回復処理のための点像関数の演算、画像回復用のデータの記録保存等は行わない。

「画像回復動作モード」が選択された場合、光学式補正動作と画像回復のために必要な動作が行われる。光学式補正系500から画像回復処理するために必要な画像回復用のデータは、光学式補正系500から補正動作判断部140を介して点像関数演算部100に送出される。

### 【0052】

次に、画像再生装置2について説明する。

画像再生装置2は、画像回復処理を実行する画像回復演算部210と画像を表示する画像表示部220とを備えている。

本実施形態における画像再生装置2は、パソコンを利用しており、このパソコンに画像回復に必要な専用のプレ補正プログラムを含むアプリケーションソフトウェアをインストールすることにより、画像再生装置として機能させている。

なお、画像再生装置2は、パソコンを利用する場合に限らず、例えば、専用の再生装置としてもよいし、カメラの中に組み込んでもよい。

### 【0053】

画像回復演算部210は、プレ補正カメラ1の画像記録部120から送られてきた画像データと、画像データに対応する点像関数情報及び画像回復処理するための各種パラメータに基づいて、画像に含まれるブレを補正する画像回復処理を

実行する部分である。

画像回復演算部210における画像回復処理には、数6で述べたウィナーフィルタを使用するが、これに限らず他の手法を用いてもよい。

画像表示部220は、撮影者が撮影した画像、又は、画像回復した後の画像を表示する部分であり、本実施形態では、パソコンのモニタ部がこの部分に相当する。

回復結果保存部230は、画像回復演算部210により画像回復処理された回復画像と、画像回復処理を行うときに用いたパラメータとを、原画像に関連付けて保存する部分である。

#### 【0054】

次に、駆動制御部30及び追従制御部40に関連する部分について、光学式ブレ補正動作の制御を含めて説明する。

図2は、光学式補正系500の駆動制御部30及び追従制御部40の制御動作を説明する制御ブロック図である。

まず、カメラに加えられた振動を角速度センサ10により検出する。角速度センサ10は、通常、コリオリ力を検出する圧電振動式角速度センサを用いる。角速度センサ10の出力は、基準値演算部（低周波成分抽出）31へ入力される。基準値演算部31は、角速度センサ10の出力よりブレの基準値を演算する部分である。通常の手振れの基準値は、角速度センサ10が完全に静止している状態での出力（以下、ゼロ出力）値とすればよい。しかし、このゼロ出力値は、ドリフトや温度などの環境条件で変動してしまうため、基準値を固定値とすることができない。したがって、実際に使用されている状態、つまり撮影者の手振れの信号から基準値を演算し、ゼロ出力を求めなければならない。基準値演算には、デジタルローパスフィルタ（LPF）を用いる。

#### 【0055】

デジタルローパスフィルタのカットオフ周波数 $f_c$ は、出来るだけ低く設定する事が望ましいが、従来技術の説明においても述べた通り、カットオフ周波数 $f_c$ をあまり低く設定するとセンサドリフトの影響を受けやすくなる。また、逆に高く設定すると $f_c$ 以下の周波数成分は、光学補正されないため像ブレとして残

ってしまう。後で詳しく述べるが、この光学補正されない基準値出力を基に点像関数を求め、画像回復処理を行うことにより光学補正で取りきれなかった像ブレを後処理により回復することが可能となる。

#### 【0056】

本実施形態では、LPFのカットオフ周波数  $f_c$  を、画像回復を行わない場合（光学式補正動作モード）と、画像回復を行う場合（画像回復動作モード）と、で変更することとしている。具体的には、画像回復を行わない「光学式補正動作モード」の場合、 $f_c = 0.1\text{ Hz}$  とし、画像回復を行う「画像回復動作モード」の場合、 $f_c = 1\text{ Hz}$  としている。このカットオフ周波数  $f_c$  の詳細な説明は、後述する図4、5におけるS400、S600の説明において行う。

#### 【0057】

次に、基準値演算した後、角速度センサ10からのブレ検出信号から基準値を減算したブレ検出信号を、積分部32へ送信する。

積分部32では、角速度の単位で表されているブレ検出信号を時間積分し、カメラのブレ角度に変換する。例えば、以下の数7により演算する。

#### 【0058】

##### 【数7】

$$\theta(t) = \theta(t-1) + C \cdot (\omega(t) - \omega_0(t))$$

#### 【0059】

数7中の各記号は、 $\theta(t)$ ：目標駆動位置、 $\omega(t)$ ：ブレ検出信号、 $\omega_0(t)$ ：基準値、 $t$ ：時間（整数値）であり、Cは、レンズの焦点距離等の条件によって決まる定数である。

積分部32により演算された目標駆動位置信号は、追従制御部40へ送信される。

#### 【0060】

目標駆動位置演算部33では、積分部32から送られてきたブレ角度情報に焦点検出部170からのレンズ焦点距離  $f$  や合焦レンズ位置検出部160からの被写体距離  $D$ などの情報を加味して、ブレ補正レンズ70を駆動するための目標駆

動位置情報を演算する。

追従制御部40では、公知のPID制御等用いて、この目標駆動位置情報に応じてプレ補正レンズ70を動かすために目標駆動位置情報とプレ補正レンズ70の位置検出60からの位置情報との差をとり、光学系駆動部50を駆動するための駆動信号を送出する。送出された駆動信号に基づいて光学系駆動部50のコイルに電流を流すことによりプレ補正レンズ70を光軸に直交する方向に駆動することが可能となる。

#### 【0061】

位置検出部60では、プレ補正レンズ70の位置をモニタしており、検出されたレンズ位置信号を用いてプレ補正レンズ70が駆動制御部30によりフィードバック制御される。

また、目標駆動位置演算部33から出力される目標駆動位置情報は、プレ補正レンズ70を追従制御する追従制御部40と補正動作判断部140を介して点像関数演算部100へと送出される。

#### 【0062】

次に、本実施形態におけるプレ補正カメラ1の基本動作について説明する。

図3は、プレ補正動作を行う場合のカメラの基本動作を示すフローチャートである。

ステップ（以下、Sとする）210において、半押しスイッチ191がONされると、S220へ進む。

S220では、プレ補正モード選択スイッチ193の状態を判別する。「光学式補正動作モード」の場合S230の光学式補正動作フローに進み、「画像回復動作モード」の場合S240の光学式プレ補正動作と画像回復処理動作とを行う画像回復処理フローへと進む。

以下、「光学式補正動作モード」及び「画像回復動作モード」それぞれの場合のプレ補正カメラ1の動作を分けて説明する。

#### 【0063】

まず、「光学式補正動作モード」時のプレ補正カメラの動作について説明する。

。

図4は、光学式プレ補正動作モード時のカメラの基本動作を示すフローチャートである。

S400では、基準値演算部31に用いられているLPF部のカットオフ周波数 $f_c$ を $f_c = 0.1\text{Hz}$ に設定する。

S410では、振動検出部である角速度センサ10がONとなる。

S420では、ロックされていたプレ補正レンズ70のロックを解除する。

S430では、プレ補正動作が開始される。ここで開始されるプレ補正とは、角速度センサ10の出力に基づき、その像プレを打ち消すようにプレ補正レンズ70を光軸方向に略直交する方向に移動させて、プレを補正する光学式プレ補正動作である。

S440では、半押しタイマの状態を検出し、半押しタイマがOFFならばS450へ進み、半押しタイマがONならばS470へ進む。

S450では、プレ補正動作を停止し、S460で補正レンズをロックし光学補正モード終了する。

#### 【0064】

S470では、全押しスイッチ192の状態を検出し、全押しスイッチ192がONならばS480へ進み、全押しスイッチ192がOFFならばS440へ戻る。

S480では、プレ補正レンズ70のセンタリング動作が実行される。光学系駆動部50により駆動されていない状態では、撮影光学系の光軸とプレ補正レンズ70の光軸とが必ずしも一致していない。通常は、プレ補正レンズ70は、その可動範囲の端部に移動した状態にあることが多く、そのままプレ補正動作を行うと、駆動できない方向が生じてしまうので、このセンタリング動作によりプレ補正レンズ70の光軸と撮影光学系の光軸とが略一致するように、プレ補正レンズ70を駆動する。

#### 【0065】

S490では、シャッタ開動作が行われ、撮像部110への露光が開始される。

S500では、閃光(SB)発光するか否かの判断が行われ、閃光の発光を行

う場合 S 510 へ進み、閃光の発光を行わない場合 S 520 へ進む。

S 510 では、閃光の発光が行われる。

S 520 では、シャッタが閉じられ、露出が終了する。その後、S 440 の半押しタイマ判断ルーチンへ戻る。

### 【0066】

次に、「画像回復動作モード」時のプレ補正カメラの動作について説明する。

図5は、画像回復動作モード時のカメラの基本動作を示すフローチャートである。

S 600 では、基準値演算部31に用いられているL P F部のカットオフ周波数  $f_c$  を  $f_c = 1 \text{ Hz}$  に設定する。

上述した「光学式補正動作モード」時には、 $f_c = 0, 1 \text{ Hz}$  としたのに対して、この「画像回復動作モード」時には、カットオフ周波数  $f_c$  を上げている。このようにすることにより、「画像回復動作モード」時には、「光学式補正動作モード」時に比べて、プレ補正カメラ1の振動の内、点像関数演算部100により演算される点像関数に現れる成分を多くし、プレ補正レンズ70を駆動してプレ補正する成分を少なくすることができます。そうすることにより、プレ補正レンズ70を駆動する駆動量を減少させることができ、プレ補正レンズ70が駆動可能な範囲内で余裕を持って駆動することができる。この場合、光学式プレ補正動作により補正されるプレ量が減少し、撮像される画像のプレ量が増加するが、この増加したプレについては、後に画像回復により補正されるので、最終的には、プレ補正効果が高く、像ブレがない、又は、像ブレが非常に少ない画像を得ることができる。

このように、「画像回復動作モード」時には、基準値演算に使用するカットオフ周波数を「光学式補正動作モード」時に比べて高くし、プレ補正する成分を光学式プレ補正と画像回復とに配分することにより、「光学式補正動作モード」時に比べて、より大きな手振れであっても、適切なプレ補正を行うことができる。

### 【0067】

図5におけるS 610からS 670までのフローは、図4におけるS 410からS 470までのフローにおける動作と同様なので、ここでの詳細な説明は省略

する。

S680では、回復処理判断を行う。このS680の回復処理判断の詳細な説明は、後に図6を用いて行う。このステップにおける回復処理判断により画像回復処理が必要無いと判断された場合は、S690へ進み、画像回復処理が必要であると判断された場合は、S720へ進む。

#### 【0068】

S690では、図4におけるS480と同様に、プレ補正レンズ70のセンタリング動作が実行される。

S700では、シャッタ開動作が行われ、撮像部110への露光が開始される。

S710では、シャッタが閉じられ、露出が終了する。その後、S640の半押しタイマ判断ルーチンへ戻る。

S720では、図4におけるS480と同様に、プレ補正レンズ70のセンタリング動作が実行される。

S730では、シャッタ開動作が行われ、撮像部110への露光が開始される。

S740では、露光期間中に点像関数演算用のデータ取得を行う。このS740における点像関数演算用データ取得の詳細については、後に図7を用いて説明する。

#### 【0069】

S750では、点像関数演算用データの取得後、取得したデータを用いて点像関数の演算を行う。点像関数の演算は、取得した基準値から基準値演算平均値を減算し、これを積分、誤差角度θ(t)を求め、さらに焦点距離情報fから像面での点像分布関数X(t)を以下の数8により求める。

#### 【0070】

#### 【数8】

$$X(t) = f \cdot \theta(t)$$

#### 【0071】

なお、テレコンバータ装着時は、テレコンバータの倍率に応じて焦点距離を変更する必要がある。また、被写体距離情報を用いて補正を行うとさらに点像分布関数の精度は高くなる。この場合、以下の数9を用いるとよい。

#### 【0072】

##### 【数9】

$$X(t) = \beta \cdot R \cdot \theta(t)$$

$\beta$ ：横倍率

$R$ ：被写体距離

#### 【0073】

これらの演算をそれぞれX方向、Y方向について行い、それらをX-Y平面に展開すると点像分布関数が得られる。

なお、上述の例は、点像関数演算の一例であって、点像関数の演算には、他の方法を利用してもよい。

点像関数演算の後、S760では、画像回復処理対象画像に、プレマークを付与する。

S770では、演算した点像関数をプレ情報として記録し、S640へ戻る。

#### 【0074】

次に、プレ光学式補正系から出力されたプレ情報の処理と点像関数演算用データの取得について説明する。

図6は、プレ検出データに基づいて点像関数演算を行うか否か（画像回復動作モードを行うことの適否）を判断する画像回復適否判断部（図5におけるS680）の詳細な動作を示すフローチャートである。

この画像回復適否判断部の判断に基づき画像回復に必要なプレ検出データを記録するか否かが判断される。

#### 【0075】

S310では、プレ検出量の大きさに基づき、画像回復処理の有効性を判断する。このステップでは、目標駆動位置演算結果から画像回復処理することによりプレを効果的に補正することができるか否かをプレ情報やカメラ撮影情報に基づ

いて画像回復可能条件範囲を予め設定しておき、その条件に基づき判断を行う。例えば、ブレ量が大きすぎる（最大限界ブレ量）と画像回復処理しても画像に縞模様が目立ち、この縞模様による画質劣化を避けることができない。また、ブレ量が小さすぎる（最小限界ブレ量）と画像回復してもその改善効果が現れない。そこで、これら限界ブレ量は、予め実験や経験により得ることにより設定しておく。

#### 【0076】

S320では、シャッタ速度（露光時間）により画像回復処理の必要性を判断する。このステップでは、シャッタ速度によりある程度ブレ量の大きさが予測され、その予測されるブレ量により画像回復処理の必要か否かを判断する。シャッタ速度が速い場合は、たとえブレが生じても非常に小さいブレ量であり、鑑賞に堪えられる画像であると判断される。この場合のブレ量は、焦点距離とシャッタ速度の双方から求められる。光学式ブレ補正を行わない場合には、手ブレが発生するのは、 $(1/\text{焦点距離})$  のシャッタ速度より遅い場合であると一般的にいわれている。しかし、本実施形態では、光学式ブレ補正も行っているので、例えば、以下の式を満たす場合にのみ、画像回復処理を行うようとする。

#### 【0077】

$(A/\text{焦点距離}) < \text{シャッタ秒時 (露光時間)}$

ここで、上記Aは、所定値としてもよいし、他の条件により変化する変数としてもよい。

#### 【0078】

S310, S320におけるシャッタ速度判断及びブレ検出量判断共に回復処理必要と判断された場合には、回復処理有りのS330の露光シーケンスとなり、図5におけるS720へ進む。

一方、S310, S320におけるシャッタ速度判断又はブレ検出量判断のいずれかにおいて回復処理不要と判断された場合には、S340へ進み、画像回復動作を行わない旨の警告・表示（告知）を行う。告知は、例えば、警告音であってもよいし、所定の表示を行うようにしてもよい。

S340を実行した後、S350の回復処理無しの露光シーケンスとなり、図

5におけるS690へ進む。

この図6に示したように、画像回復の適否を判断することにより、画像回復処理のためのプレ情報量を軽減でき、メモリ容量の軽減を行うことができる。

### 【0079】

図7は、点像関数演算用データ取得の動作（図5におけるS740）を詳細に示したフローチャートである。

本実施形態では、メモリ容量の節約等を主な目的として、図7に示す間引き処理（情報量減少部としての処理）を行っている。

露光開始後、S910では、カウンタをリセットする。具体的には、 $N = 1$ ， $K = 0$ とする。ここで、Nは、複数の基準値を区別するために付与する番号となるカウンタであり、Kは、時間を計るタイマとなるカウンタである。

S920では、最初の基準値出力である $\omega_0(1)$ を保存する。

S930では、基準値出力の平均値 $\omega_0\ ave$ を以下の式により演算する。

### 【0080】

#### 【数10】

$$\omega_0\ ave = \{\omega_0(N) + \omega_0\ ave \times (N - 1)\} / N$$

### 【0081】

S940では、カウンタの確認を行う。K=100であれば、S950へ進み、それ以外の場合には、S970へ進む。

S950では、基準値出力 $\omega_0(N)$ を保存する。

S960では、K=0としてタイマカウンタをリセットする。本実施形態では、角速度センサ10のサンプリング周波数が1KHzであって、0.1sec毎に基準値出力を保存するので、基準値出力を間引くことになる。

### 【0082】

S970では、露光が終了しているか否かを確認し、露光終了前ならばS990へ進み、露光終了の場合には、S980へ進む。

S980では、最後の基準値出力 $\omega_0(N)$ を保存しておく。これは、基準値出力の間引き保存によりシャッタ秒時が速い場合、基準値出力の最初のポイント

しか保存されないことを避けるためである。例えば、本実施形態では、サンプリング周波数1 KHz のときに0.1 sec 毎に基準値出力を保存するので、1/10 sec よりも速いシャッタースピードでは、最初の基準値出力しか保存されておらず、点像関数が構成できなくなってしまうからである。

S990 及びS1000 では、カウンタを進め、S930 に戻り、基準値出力の平均値演算を行う。

#### 【0083】

ここで、上述の間引き処理について説明する。

画像回復処理に用いる点像関数は、基準値出力を基に演算される。基準値出力は、前述の様に1 Hz (画像回復を行う図5のフローの場合) のカットオフ周波数を有するLPF 出力であるため、手ブレの周波数成分より低い。したがって、点像関数演算に用いるデータ数も少なくする事が可能である。点像関数演算を行う場合に、光学式補正系500 から送出されるプレ検出データの全てのデータについて点像関数を演算しようとすると、多大な演算量とメモリ容量が必要となってしまう。

#### 【0084】

目標位置演算結果から得られるプレ検出データの個数は、例えば、基準値演算のサンプリング周波数が1 kHz の時、1秒分の基準値のデータ個数は、N=1000 個であり、非常に多くのデータ量である。手振れの周波数は、0.1~1.0 Hz 程度であり、手振れ振動の基準値を算出する基準値演算部31 に設けられたローパスフィルタのカットオフ周波数は、1 Hz 程度である。つまり、点像関数演算部には、1 Hz 以下の周波数が主成分となる。1 Hz の周波数を表すにはその10倍程度、つまり0.1 sec 周期のデータで十分である。したがって、1 KHz サンプリングのデータを1/100までデータの間引きを行う事が可能となる。

また、基準値出力演算のためのLPF のカットオフ周波数を変更する場合には、このカットオフ周波数から間引き量を変更する必要がある。

このような処理により、演算処理時間の短縮、メモリ容量等の節約を行うことができる。

### 【0085】

間引き処理した後に、画像再生装置により画像回復処理するために記録媒体にブレ情報を記録したり、画像再生装置にデータを転送したりすることが行われる。本実施形態では、間引き処理により画像回復処理に必要な最低のデータ個数を記録や転送することにより、転送時間、演算処理時間の短縮、とりわけメモリ容量の節約に大きな効果を奏することができる。

### 【0086】

ここで、図5のS750において行われる点像関数演算部100の動作について説明する。

光学式補正系500によりブレ補正を実行してもブレを補正しきれず、若干のブレが画像に残ってしまう（ブレ補正残差）という問題については、従来技術の説明において述べた（図15）。このようなブレ補正残差が発生する原因は、主に基準値によるところが大きい。そこで、本実施形態における点像関数演算部100では、基準値を元にブレ補正残差の点像関数を算出する。ここで算出した点像関数は、画像回復演算部210に送信される。画像回復演算部210は、この送信された点像関数を基に画像回復演算を行い、ブレ補正レンズ70のブレ補正動作では補正しきれなかった像ブレを補うことにより、ブレ補正効果の高い高画質な画像を得ることができる。

### 【0087】

従来の画像回復処理に用いるデータは、角速度センサ等により検出されたブレ検出データから直接点像関数を求めて画像回復を行う例がほとんどであった。しかし、先にも述べたように、このような方法では、画像のブレが大きくなってしまった場合、画像回復をしても画質が改善されないという問題があった。しかし、本実施形態によれば、光学式ブレ補正機構によりある程度ブレを補正し、そのときのブレ情報を用いて画像回復処理することにより大幅な画質改善が可能である。

### 【0088】

図8及び図9は、本実施形態における画像回復を説明する図である。

本実施形態では、光学式ブレ補正機構によりブレ補正された後の画像データ及

びブレ情報を用いているので、ブレ量が大きすぎることはない。この点の効果は、図14と比較することにより明らかである。ブレが大きくなるほど伝達されない周波数成分が増え、画像の回復が難しくなる。図9（b）に示す空間周波数伝達関数が0になっている点が図14（b）のそれよりも少なくなっていることがわかる。これは、伝達されない周波数成分を減らしていることになるので、画像回復を効果的に行うことができるこことを示している。

#### 【0089】

次に、画像再生装置2の動作について説明する。

図10は、画像再生装置2の基本動作を示すフローチャートである。

画像再生装置2には、画像回復を行うためのブレ補正プログラムは、すでに画像再生装置2にインストールされているものとする。

先に示したように、本実施形態では、カメラ側の画像データは、転送ケーブル300を介して画像再生装置2に転送される。

図10では、既に、画像の転送が行われ、ブレ補正（画像回復処理）プログラムが立ち上がりメニュー画面表示されているものとする。

#### 【0090】

S2010では、回復処理ボタンをマウスでクリックする等により、画像回復動作を開始する。

S2020では、予めカメラ側で回復処理する対象の画像であると判断された画像には、ブレマークが付与され記録されているので、再生時において画像読み込み動作開始とともにこのブレマークが付与されている画像のみが読み出されて表示される。

#### 【0091】

S2030では、画像又は像ブレに関する各種パラメータを見ながら利用者が画像回復処理を実行する画像を選択し、表示する。

S2040では、選択された画像に関し、画像回復のために必要なパラメータであるブレ軌跡データ及び点像ブレをより詳細に表示する。具体的には、画像表示部（ディスプレイ）220上にブレ軌跡データや点像ブレなどのブレ補正カメラ1により記録された補正情報や撮影情報などを表示し、操作者が適宜ブレ軌跡

データを画像表示部220上で直接操作することができる。

図11及び図12は、具体的な画像表示及び各種パラメータの操作例を示す図である。

本実施形態において操作可能なパラメータとしては、様々なものがあるが、特に、点像関数そのものその他、ウイナーフィルタの説明中に示した数6における定数C等が回復画像に与える影響が大きい。

### 【0092】

S2050では、画像回復を行うときの上記パラメータを任意に変更、設定する。

S2060では、S2050において設定したパラメータに従い回復処理を実行する。

S2070では、画像再生装置2の画像表示部220上に回復処理する前のプレ画像と回復処理した回復画像とを比較表示する。

S2080では、画像回復前のプレ画像と回復画像後の回復画像とを目視にて比較し、回復画像でよいか否か（再度画像回復を行うか否か）を判断する。回復画像でよい場合には、S2090へ進み、再度画像回復を行う場合には、S2040へ戻る。

S2085では、回復画像及びパラメータを保存するか否かの判断を、利用者が判断して決定する。回復画像及びパラメータを保存する場合には、S2090へ進み、保存しない場合には終了する。

S2090では、回復画像及びパラメータを上書き保存するか否か利用者が判断して選択指示する。上書き保存しない場合は、S2110へ進み、上書き保存する場合はS2100に進む。また、上書き保存する場合には、上書きされて消されるデータ（既に保存されているデータ）の選択も併せて行う。

S2100では、原画像に対応して保存されている過去の回復画像及びパラメータ（S2090において上書きされる選択がされたデータ）を削除する。

### 【0093】

S2110では、回復画像と、今回の画像回復処理に使用した新たなパラメータとを原画像に関連づけて保存する。

このステップでは、回復前の原画像（プレ画像）を保存したファイルと、パラメータを保存したファイル、及び、回復画像の3種類のファイルを、それぞれ別のファイルとし、パラメータを保存したファイルに原画像を保存したファイル、及び、回復画像を保存したファイルに関する情報を書き込んでおく。後に画像再生装置2においてパラメータを保存したファイルを開くと、関連付けされている原画像を保存したファイルと回復画像を保存したファイルも開き、表示するようになっている。

#### 【0094】

図16は、S2110において保存された回復画像、パラメータ及び原画像の関係を表した模式図である。

図16に示すように、本実施形態では、1つの原画像に関連付けられた回復画像とパラメータとの組み合わせが、複数存在することができる。

このようにすることで、画像回復処理を何回行ってもパラメータが画像に関連づけて保存されているため、混乱することなくスムーズに作業を進めることができる。

#### 【0095】

なお、回復画像又はパラメータと原画像の保存は、本実施形態に示した形態に限られず、様々な形態が実施可能である。これらの組み合わせを以下の表1に示す。

#### 【0096】

【表1】

原画像保存？	回復画像保存？	パラメータ保存？	保存方法	No.
保存しない	保存する	保存する	新規	1
			上書き	2
	保存しない	保存する	新規	3
			上書き	4
	保存する	保存しない	新規	5
			上書き	6
保存する	保存する	保存する	新規	7
			上書き	8
	保存しない	保存する	新規	9
			上書き	10
	保存する	保存しない	新規	11
			上書き	12

## 【0097】

表1中のNo. 1～6は、原画像を保存しない形態である。

例えば、回復結果に満足して、再度画像回復を行わないような場合には、原画像の必要性が全くない場合があり、このような場合に、No. 1, 2, 5, 6等の形態が有効である。

一方、原画像を回復処理してはみたものの、得られた回復画像に満足できずに、原画像及び回復画像共に不要となった場合であって、その後に別の原画像を回復処理するときの参考としてパラメータを保存しておきたいような場合に、No. 3, 4の形態が有効である。

## 【0098】

表1中のNo. 7～12は、原画像を保存する形態である。これらの内のNo. 7, 8の形態については、上述した実施形態である。

例えば、画像再生装置2の画像回復演算部210の処理速度が高速な場合には、回復画像を保存しなくても、原画像に関連づけてパラメータのみを保存することにより、必要な場合にすぐに保存しているパラメータ及び原画像を用いて画像回復を行い回復画像を表示することができる。したがって、上述の実施形態と同

様な使い勝手を保ちつつ、記録媒体などの容量を節約することができる（No. 9, 10）。

また、回復結果に満足して、再度同条件の画像回復を行う必要がないが、別のパラメータで画像回復を改めて実施することができるよう、念のため原画像を保存しておくような場合に、No. 11, 12 の形態が有効である。

なお、上述の全ての形態に対して、保存方法として新規保存と上書き保存が選択可能である。

#### 【0099】

図11に示す例では、画像表示部220上には、回復処理する前のプレ画像と回復処理した回復画像、点像関数に関する情報とプレ軌跡データとがそれぞれ対応づけてウインドウ表示されている。このように同一画面上に比較して表示することにより、操作者が直感的にどの個所を修正すればよいかが一目にして判断することができる。

また、図11の右下に表示されている部分には、プレ軌跡データの操作を行うことができる表示が行われている。本実施形態では、このようにして、画像表示部220上に表示されているプレ軌跡データをマウスなどを用いて局所的に操作することができる。このように操作されたプレ軌跡データに基づいて再度回復処理を実行し、より詳細な比較判断をすることができる。

#### 【0100】

また、本実施形態では、得られたプレ軌跡データ〔図12（a）〕をマウス指示点Pを基準に縮小拡大することにより、図12（b）に示す画像データ操作の粗調整、図12（c）に示す微調整を行うことができる。図12（c）は、微調モードにした例であり、データ数を細かく操作することができるため、得られた回復画像のパラメータに対する評価がし易くなり、画像操作自由度を高められるとともに効率的な処理を行うことができる。

#### 【0101】

従来、点像関数演算では、角速度センサなどのセンサ出力から得られた出力を直接演算に用いていたので、非常に多くの誤差要因が点像関数に含まれ、画像表示操作しても高画質な画像を得ることは困難であった。これに対し、本実施形態

では、点像関数演算は、光学式プレ補正動作によりプレ補正されたノイズ誤差の少ない出力データを用いて画像回復処理を行うので、非常に高画質の回復画像が得られる。また、プレ軌跡データや点像データなどを、例えば、マウスなどを用いて直接画像を操作することができ、画像回復処理に用いるパラメータの画像回復に対する効果の度合いも評価し易くなり、効率的な処理作業をすることができる。

#### 【0102】

このように、本実施形態では、画像に関連づけてプレ情報を記録しているため、画像再生装置2（画像閲覧ソフト）により画像を閲覧するだけでプレ情報が利用者にわかるようになっている。したがって、画像回復する前に画像とプレ情報とを利用者が関連づけする必要がなくなり、作業効率が向上する。また、画像回復が必要か否かの情報もプレマークにより表示されるため、さらに作業効率がよくなる。

#### 【0103】

本実施形態によれば、画像回復時に必要なパラメータを利用者が変更する場合に、原画像、回復画像、パラメータをそれぞれ関連づけて保存することとしたので、画像データ及びパラメータ設定を整理して容易に管理することができる。したがって、作業後に時間が経ってしまっても、また、回復条件の試行を繰り返しても、原画像と回復画像及び回復条件（パラメータ）の関連を明確にすることができる。

#### 【0104】

##### (変形形態)

以上説明した実施形態に限定されることなく、種々の変形や変更が可能であって、それらも本発明の均等の範囲内である。

(1) 本実施形態において、プレ補正カメラ1と画像再生装置2とを転送ケーブル300を介して接続し、データの送受信を行う例を示したが、これに限らず、例えば、プレ補正カメラ1により撮影された画像とその画像に対応する点像関数やその他の画像回復処理に必要なパラメータ及び撮影情報などが記録された汎用の記録媒体を用いてもよい。

**【0105】**

(2) 本実施形態において、回復結果演算部230は、画像再生装置2に設けられている例を示したが、これに限らず、例えば、画像回復演算部を備えるカメラの場合には、回復結果演算部がカメラに設けられていてもよい。

**【0106】**

(3) 本実施形態において、原画像を保存したファイルと、パラメータを保存したファイル、及び、回復画像の3種類のファイルを、それぞれ別のファイルとし、パラメータを保存したファイルに原画像を保存したファイル、及び、回復画像を保存したファイルに関する情報を書き込んでおくようにした例を示したが、これに限らず、例えば、これら3種のデータを1つのファイルとして保存するようにしてよいし、3種のデータの関連付けに関する情報を別ファイルに保存し、アプリケーションソフト上でこの別ファイルを参照して3種のデータの関連付け表示などを行うようにしてもよい。

**【0107】****【発明の効果】**

以上詳しく述べたように、本発明によれば、以下の効果を奏することができる。

(1) 画像回復演算部における画像処理に用いたパラメータ及び／又は回復画像を、原画像に関連付けて保存する回復結果保存部又は回復結果保存手順を備えるので、画像回復時に必要なパラメータを利用者が変更する場合に、画像データ及びパラメータ設定を整理して管理することを容易に行うことができる。

**【0108】**

(2) 回復結果保存部は、複数組の回復画像に対応した複数のパラメータ及び／又は回復画像を保存することができるので、パラメータを変更しながら画像回復を複数回試行した場合であっても、試行の履歴を残すことができ、容易に整理を行うことができる。

**【図面の簡単な説明】****【図1】**

本発明による補正カメラの実施形態のシステム構成を示すブロック図である。

る。

【図2】

光学式補正系500の駆動制御部30及び追従制御部40の制御動作を説明する制御ブロック図である。

【図3】

プレ補正動作を行う場合のカメラの基本動作を示すフローチャートである。

【図4】

光学式プレ補正動作モード時のカメラの基本動作を示すフローチャートである。

【図5】

画像回復動作モード時のカメラの基本動作を示すフローチャートである。

【図6】

プレ検出データに基づいて点像関数演算を行うか否かを判断する画像回復適否判断部の詳細な動作を示すフローチャートである。

【図7】

点像関数演算用データ取得の動作を詳細に示したフローチャートである。

【図8】

本実施形態における画像回復を説明する図である。

【図9】

本実施形態における画像回復を説明する図である。

【図10】

画像再生装置の基本動作を示すフローチャートである。

【図11】

具体的な画像表示及び各種パラメータの操作例を示す図である。

【図12】

具体的な画像表示及び各種パラメータの操作例を示す図である。

【図13】

従来の画像回復を説明する図である。

【図14】

従来の画像回復を説明する図である。

【図15】

ドリフト成分を含む角速度センサ出力、基準値の出力、像面でのブレ量を示す図である。

【図16】

S2110において保存された回復画像、パラメータ及び原画像の関係を表した模式図である。

【符号の説明】

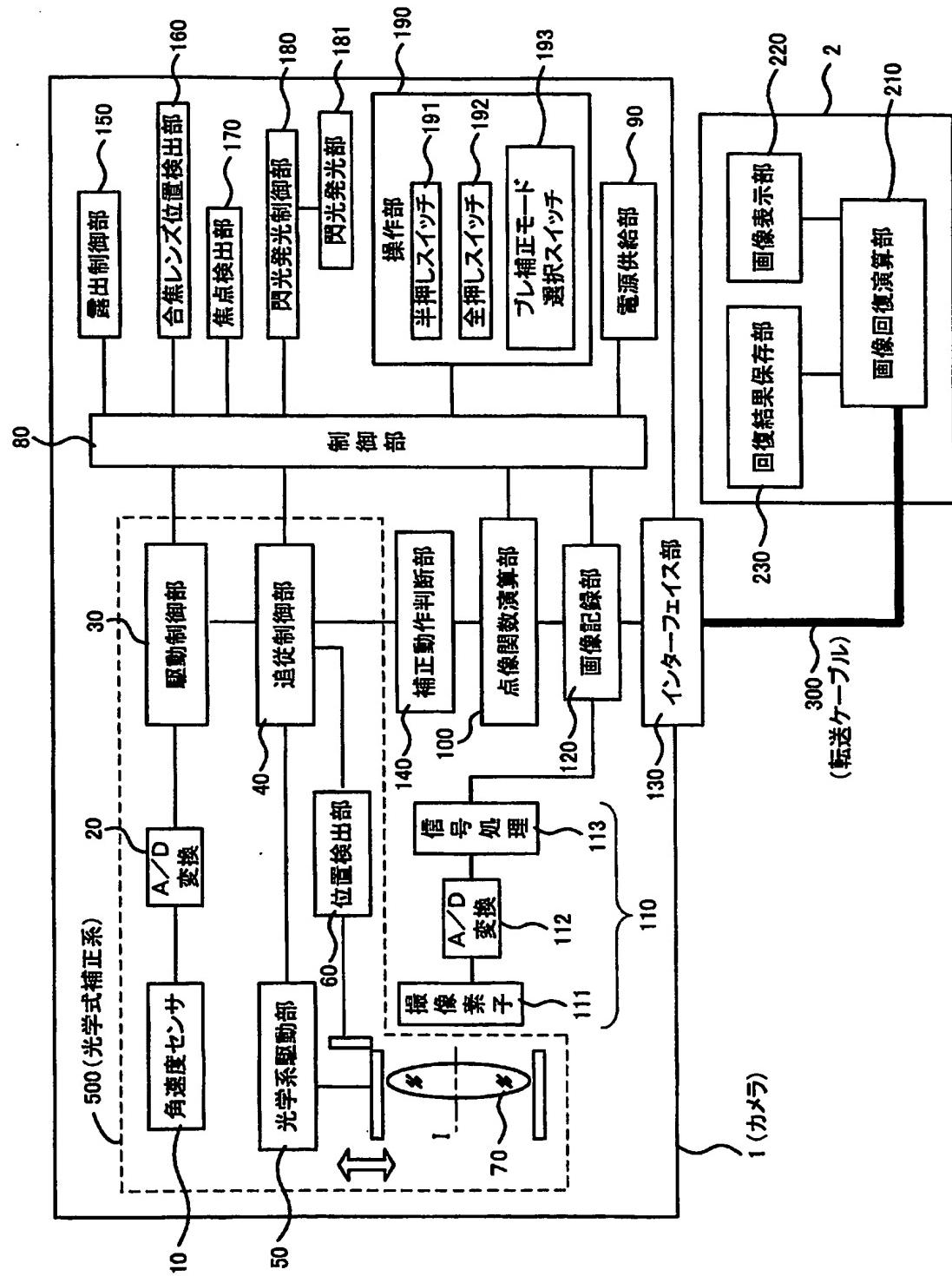
- 1 ブレ補正カメラ
- 2 画像再生装置
- 10 角速度センサ
- 20 A/D変換部
- 30 駆動制御部
- 31 基準値演算部
- 32 積分部
- 33 目標駆動位置演算部
- 40 追従制御部
- 50 光学系駆動部
- 60 位置検出部
- 70 ブレ補正レンズ
- 80 制御部
- 90 電源供給部
- 100 点像関数演算部
- 110 撮像部
- 120 画像記録部
- 130 インターフェイス部
- 140 補正動作判断部
- 150 露出制御部
- 160 合焦レンズ位置検出部

- 170 焦点検出部
- 180 閃光制御部
- 190 操作部
- 191 半押しスイッチ
- 192 全押しスイッチ
- 193 プレ補正モード選択スイッチ
- 210 画像回復演算部
- 220 画像表示部
- 230 回復結果保存部
- 300 接続ケーブル
- 500 光学式補正系

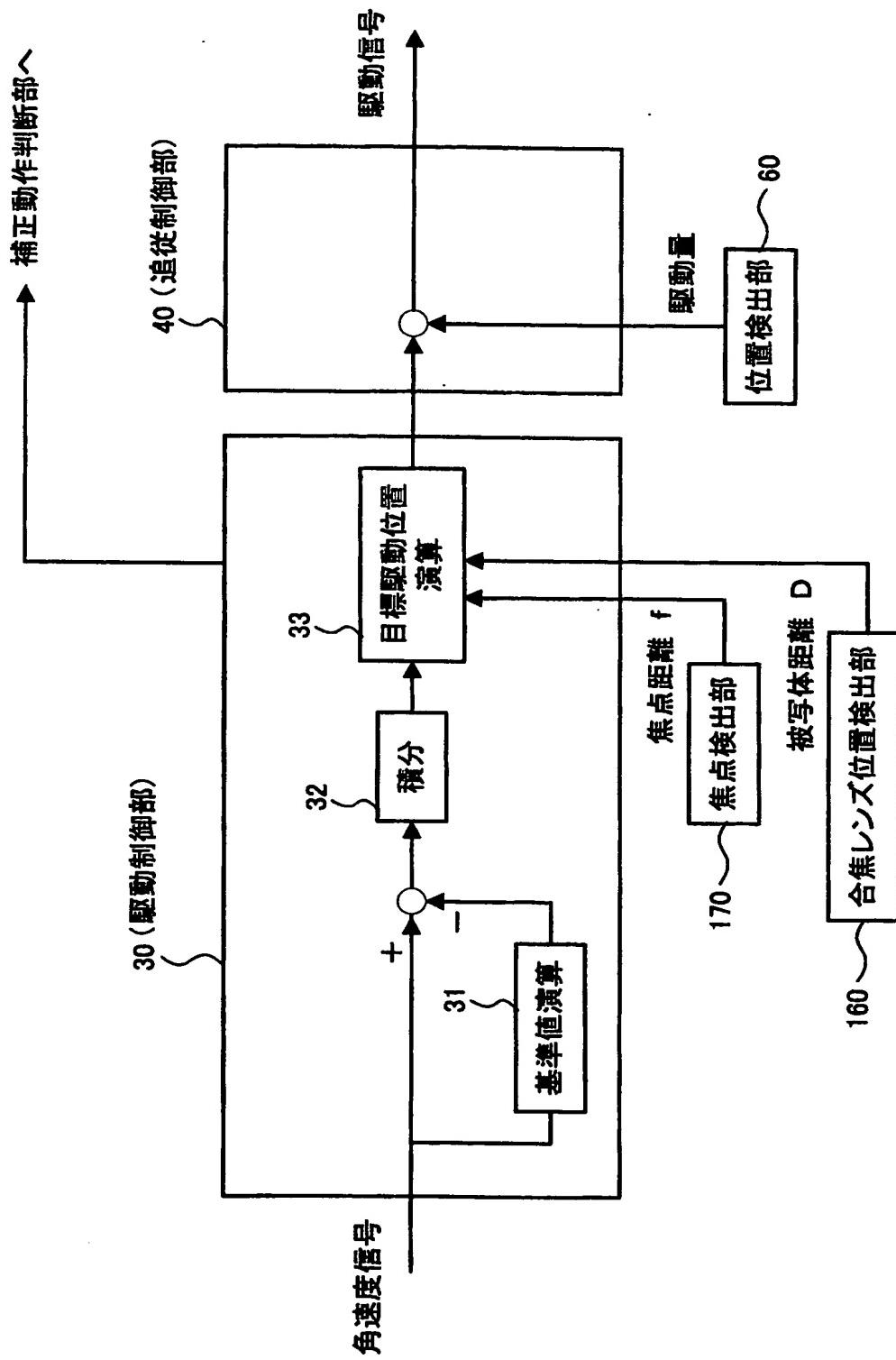
【書類名】

図面

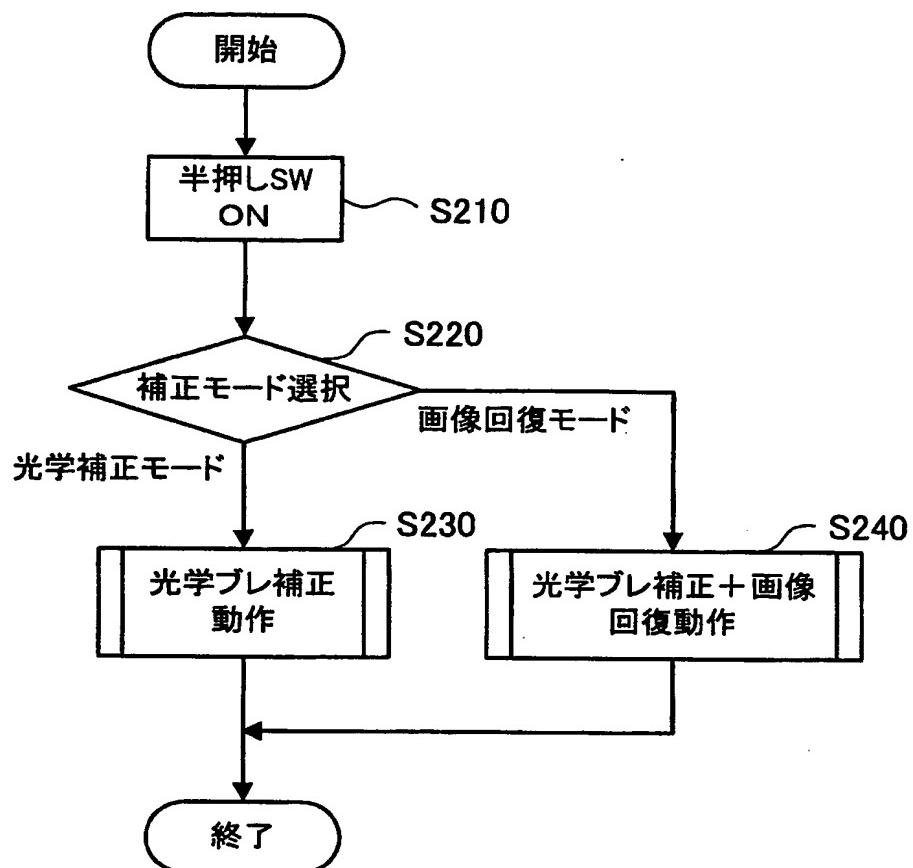
【図1】



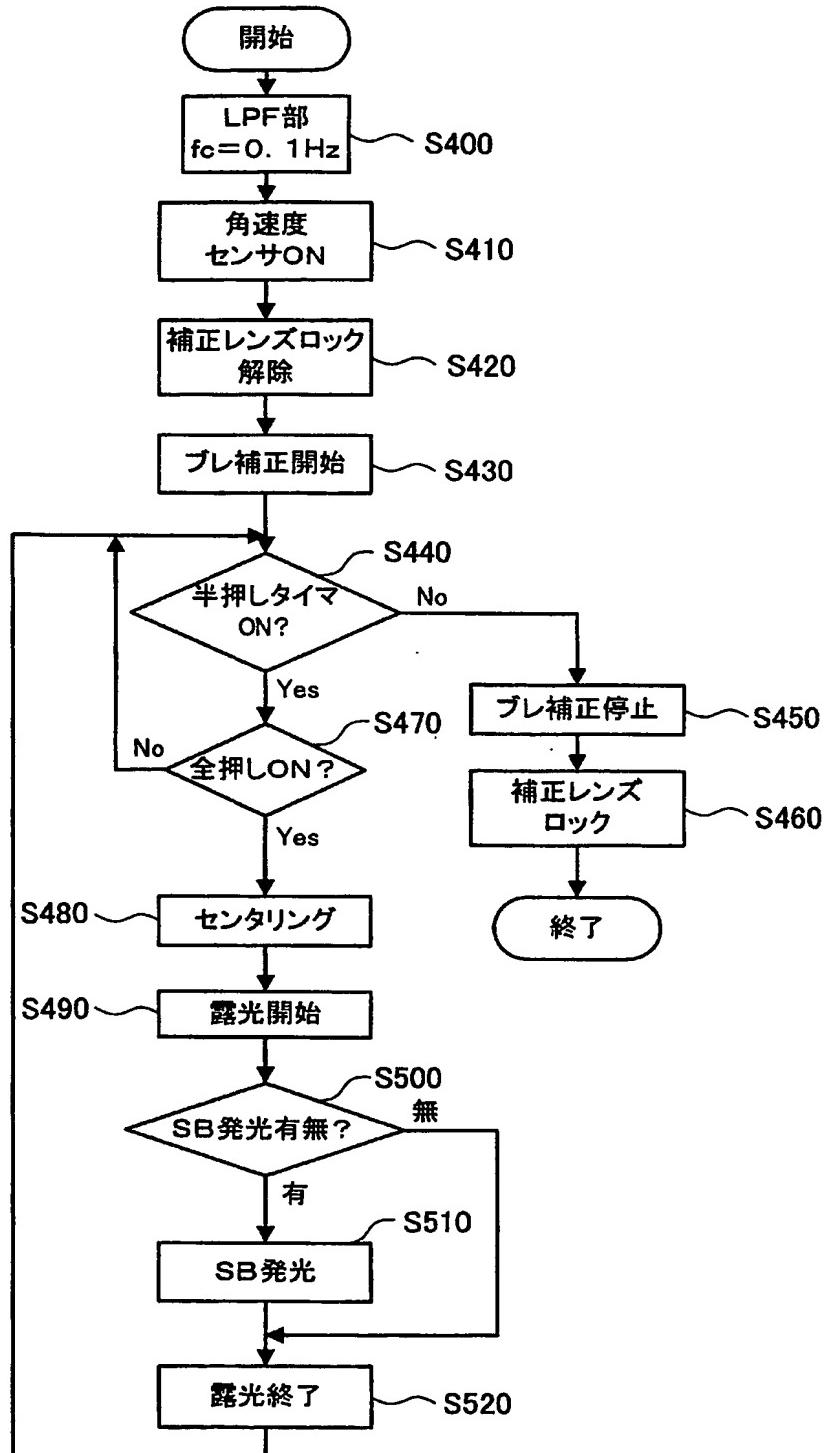
【図2】



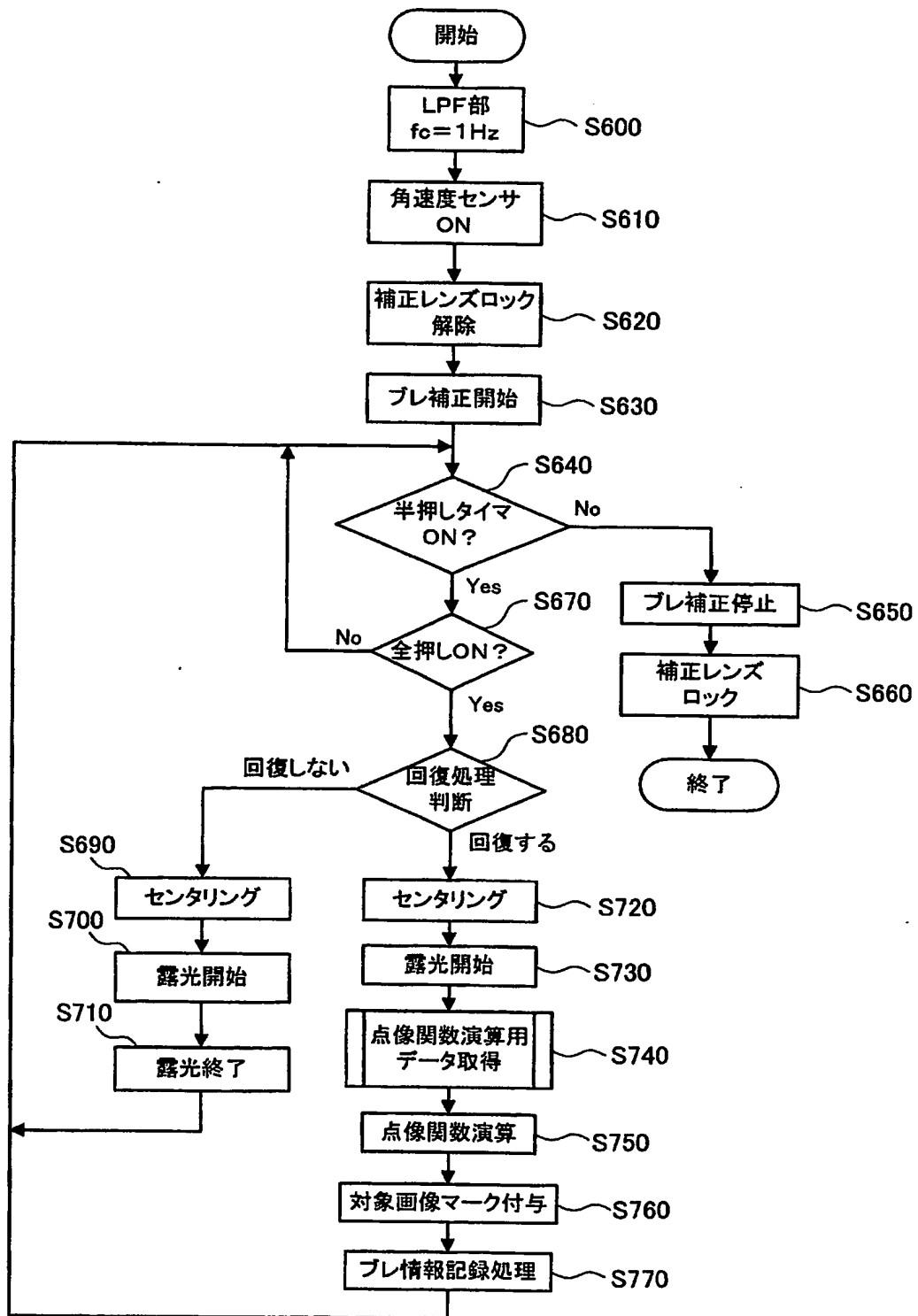
【図3】



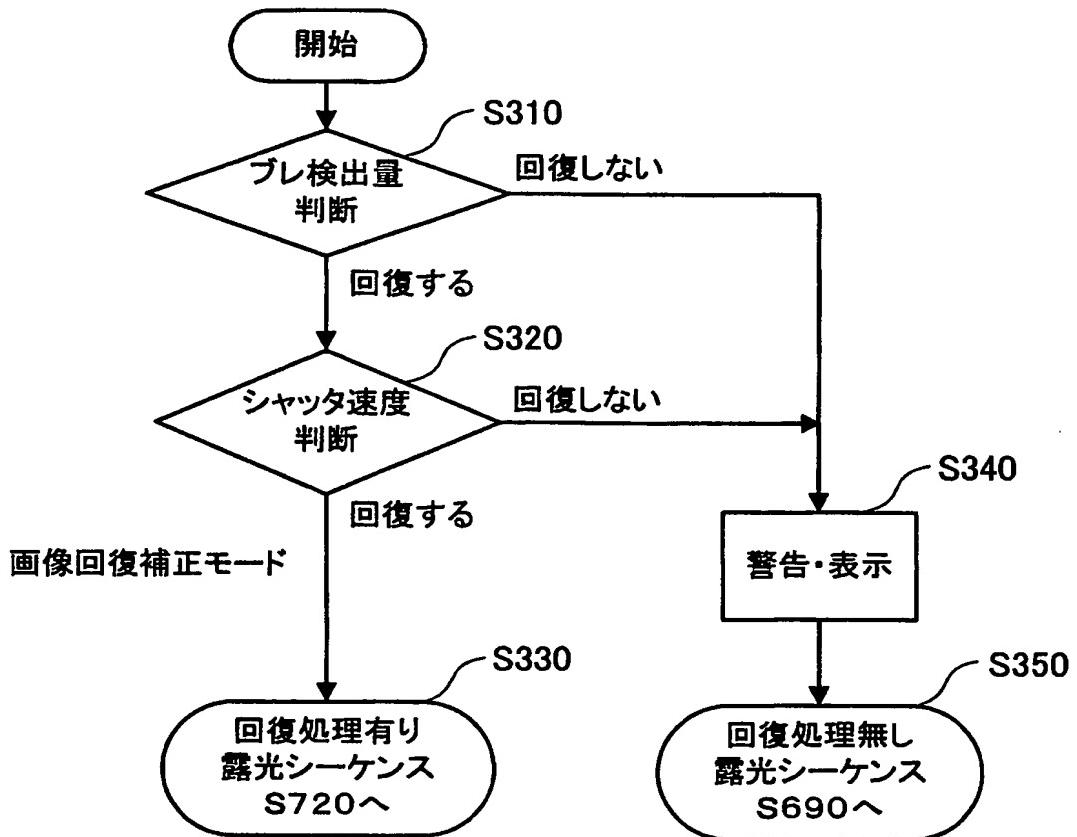
【図4】



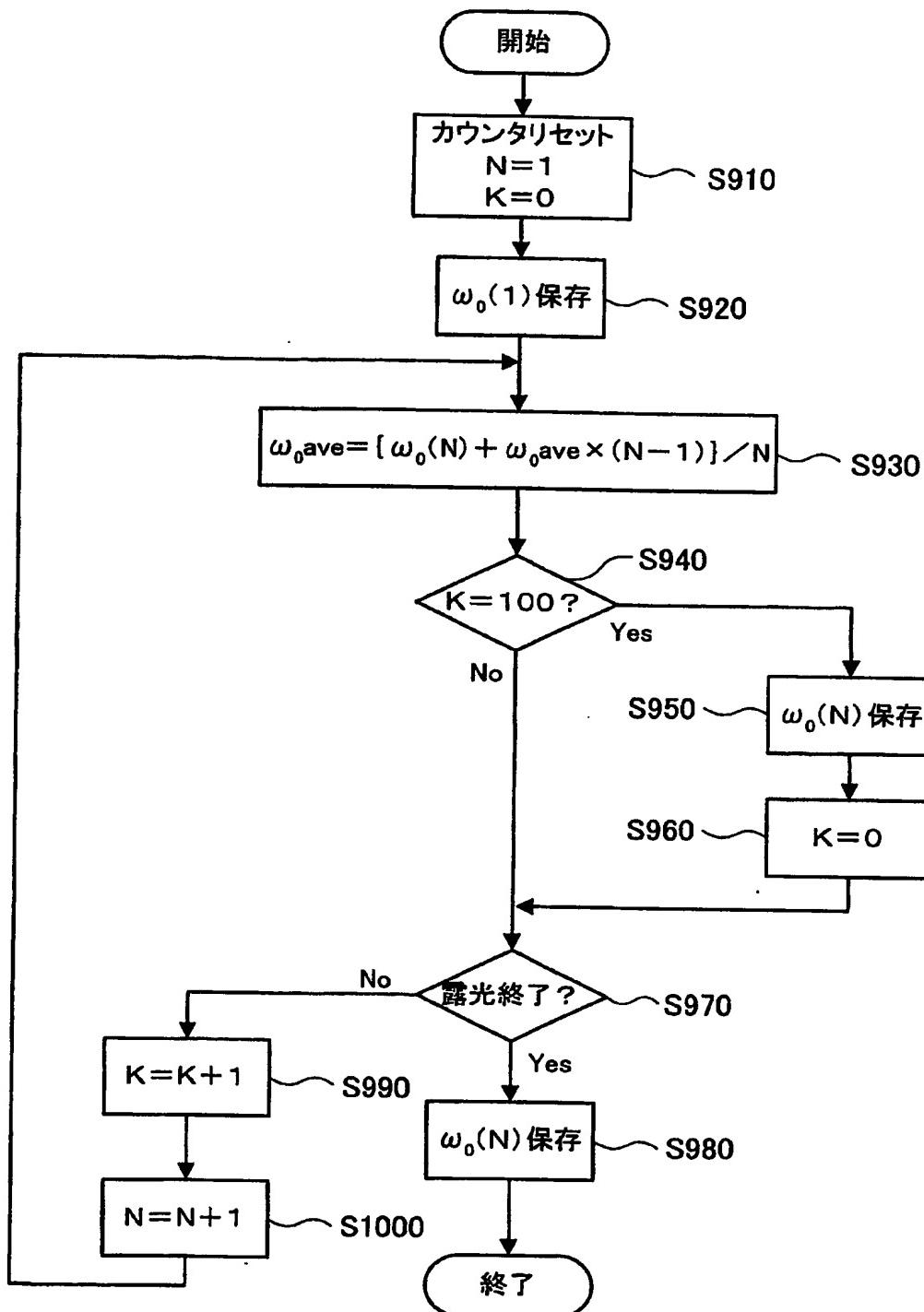
【図5】



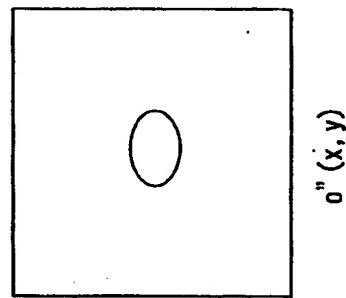
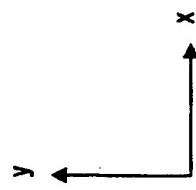
【図 6】



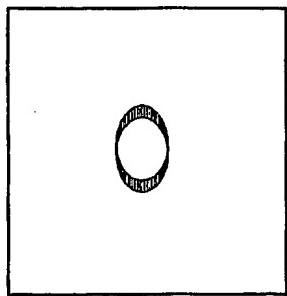
【図7】



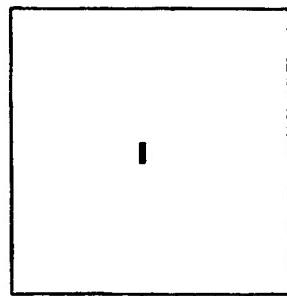
【図8】



(c)

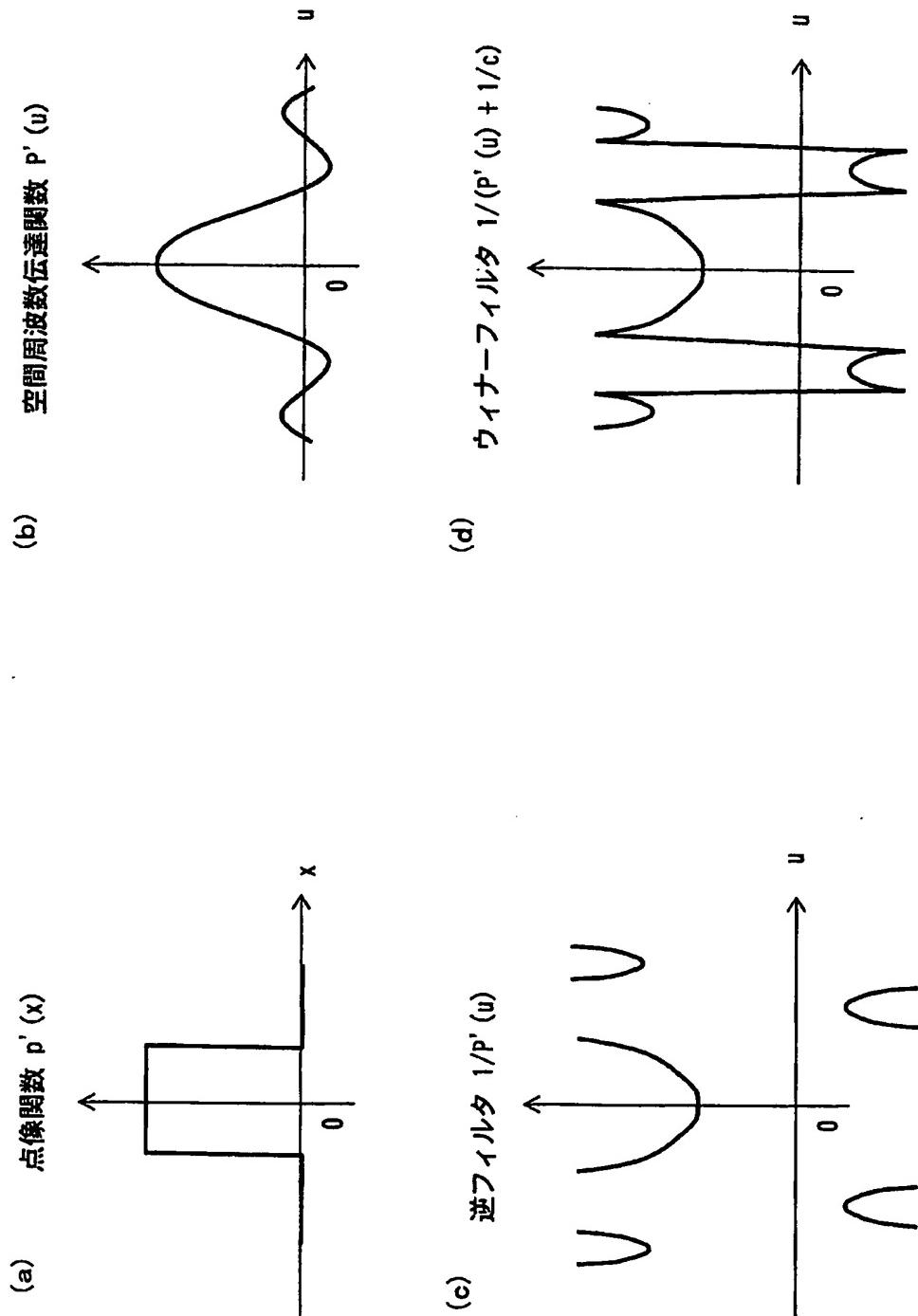


(a)

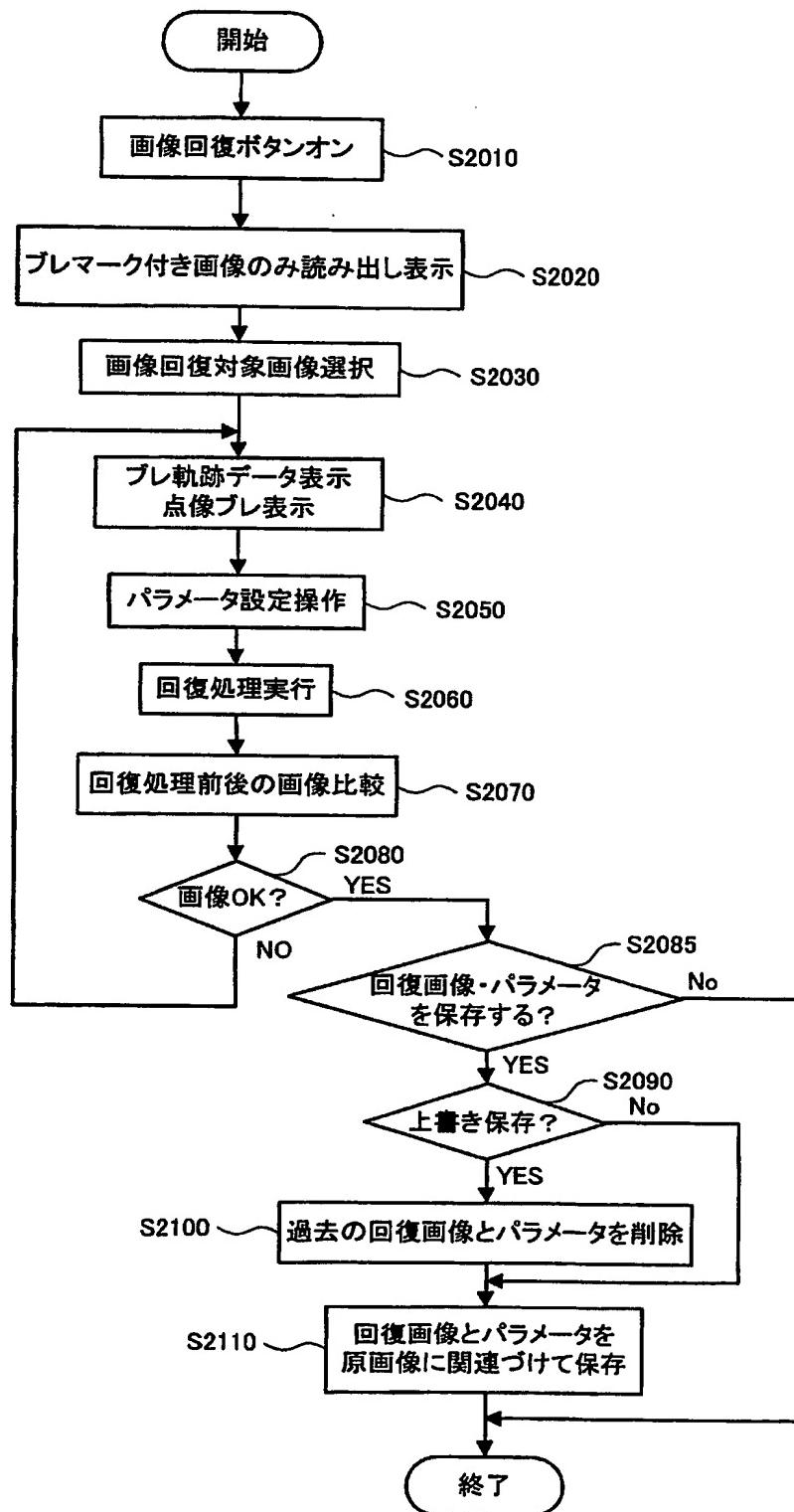


(b)

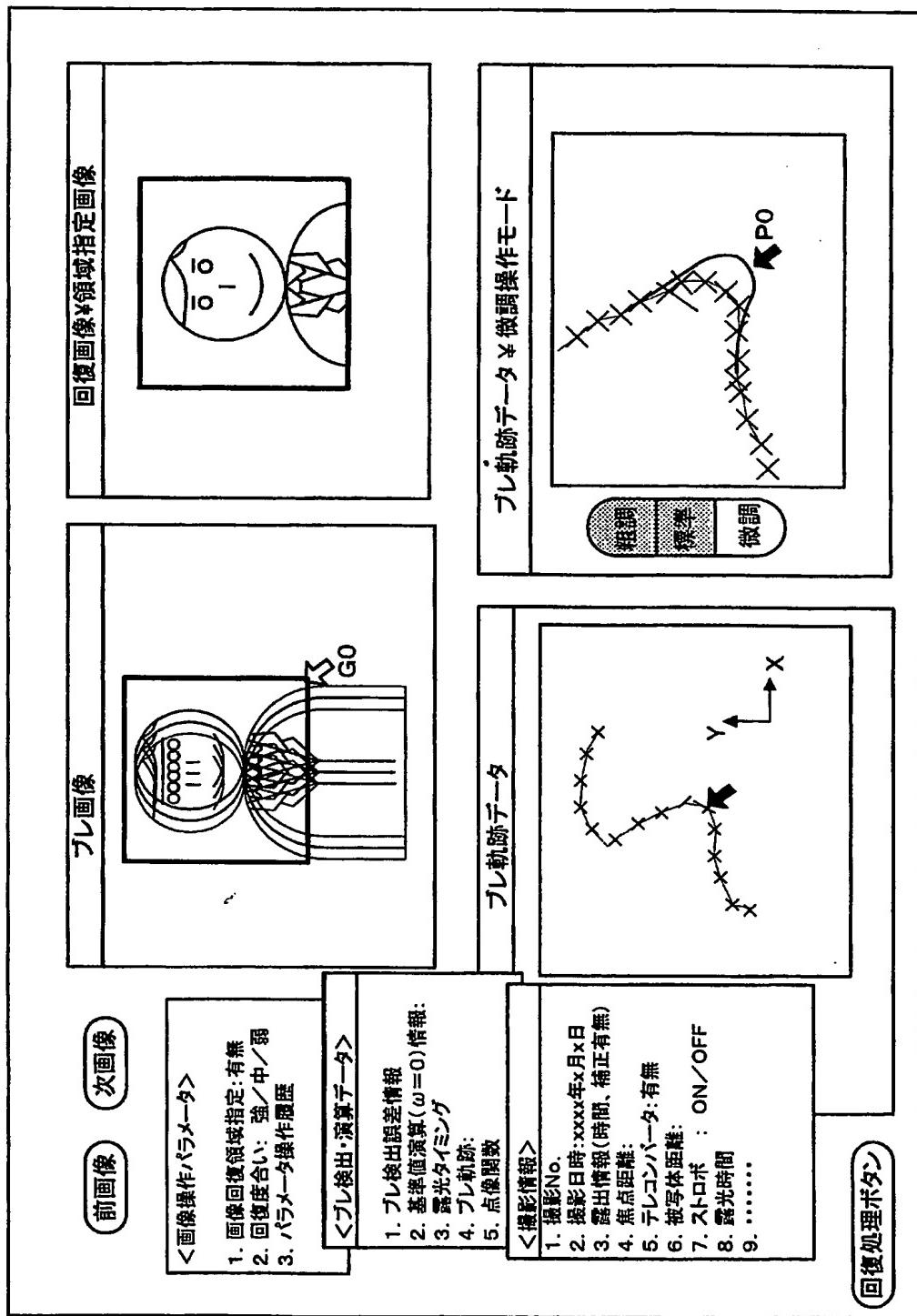
【図 9】



【図10】

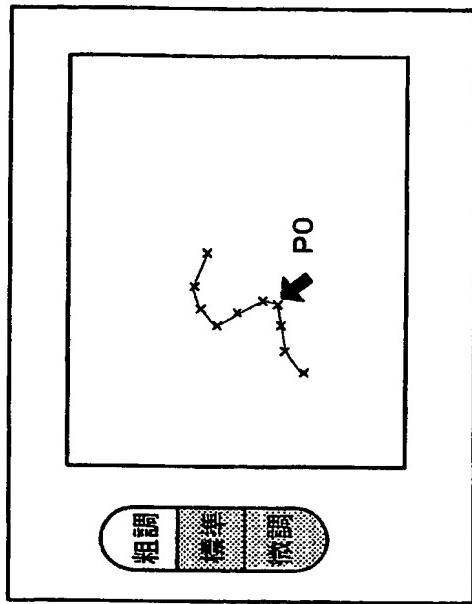


【図11】

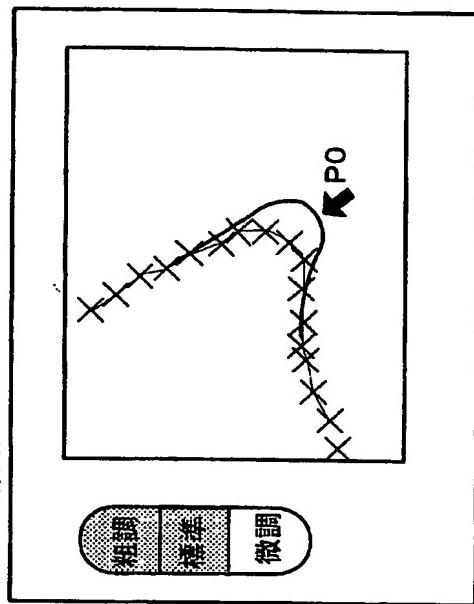


【図12】

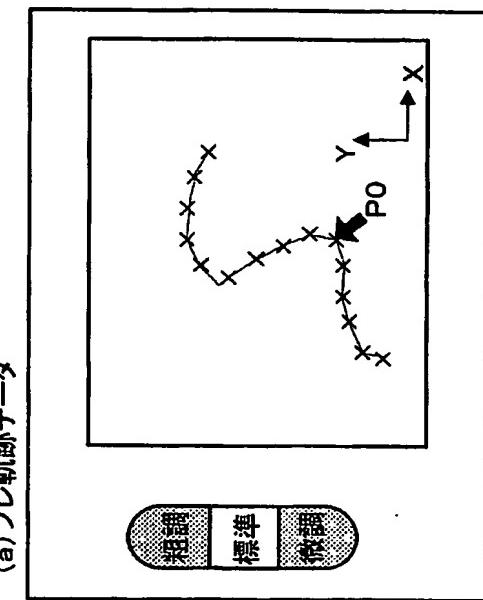
(b) 粗調操作モード



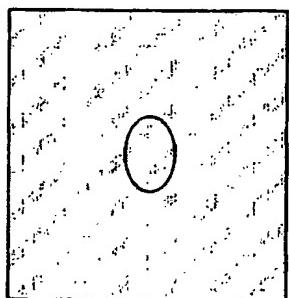
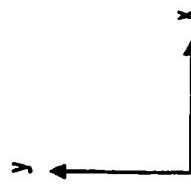
(c) 微調操作モード



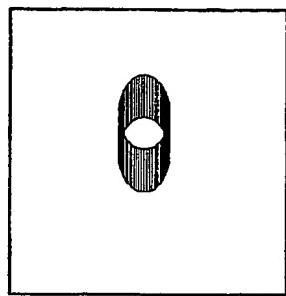
(a) ブレ軌跡データ



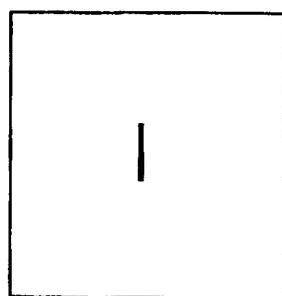
【図13】

 $o'(x, y)$ 

(c)

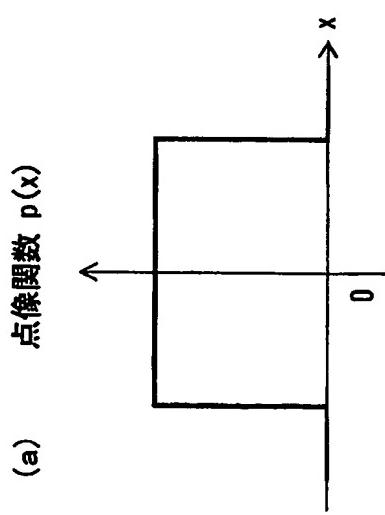
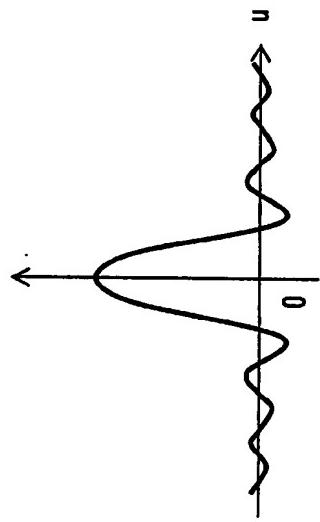
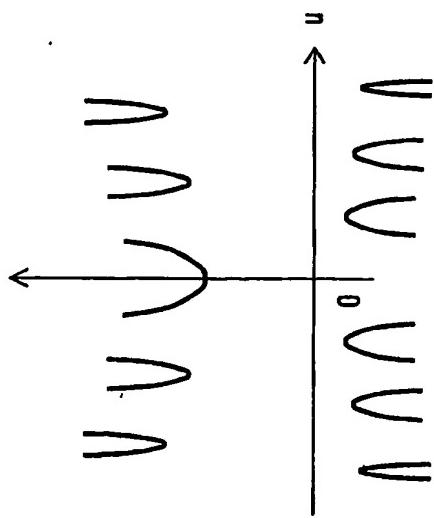
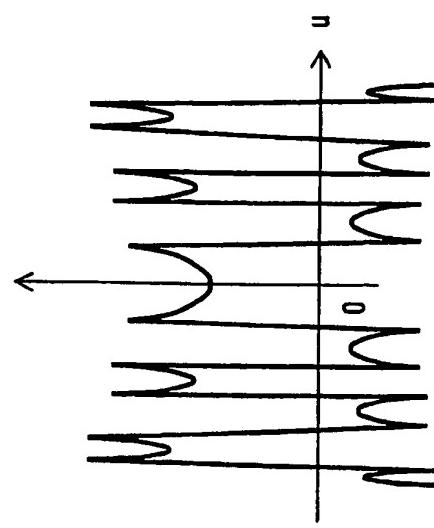
 $z(x, y)$ 

(a)

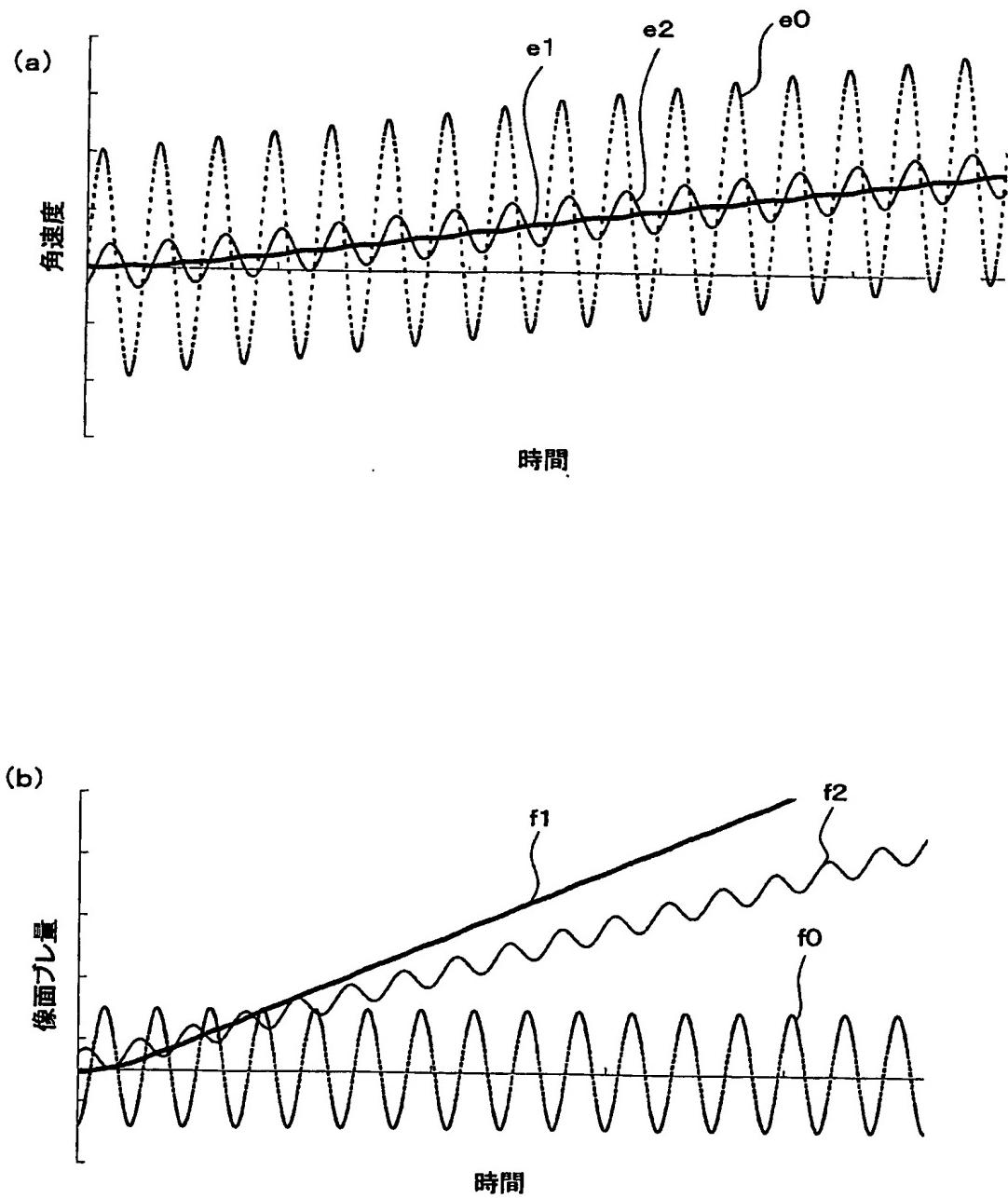
 $p(x, y)$ 

(b)

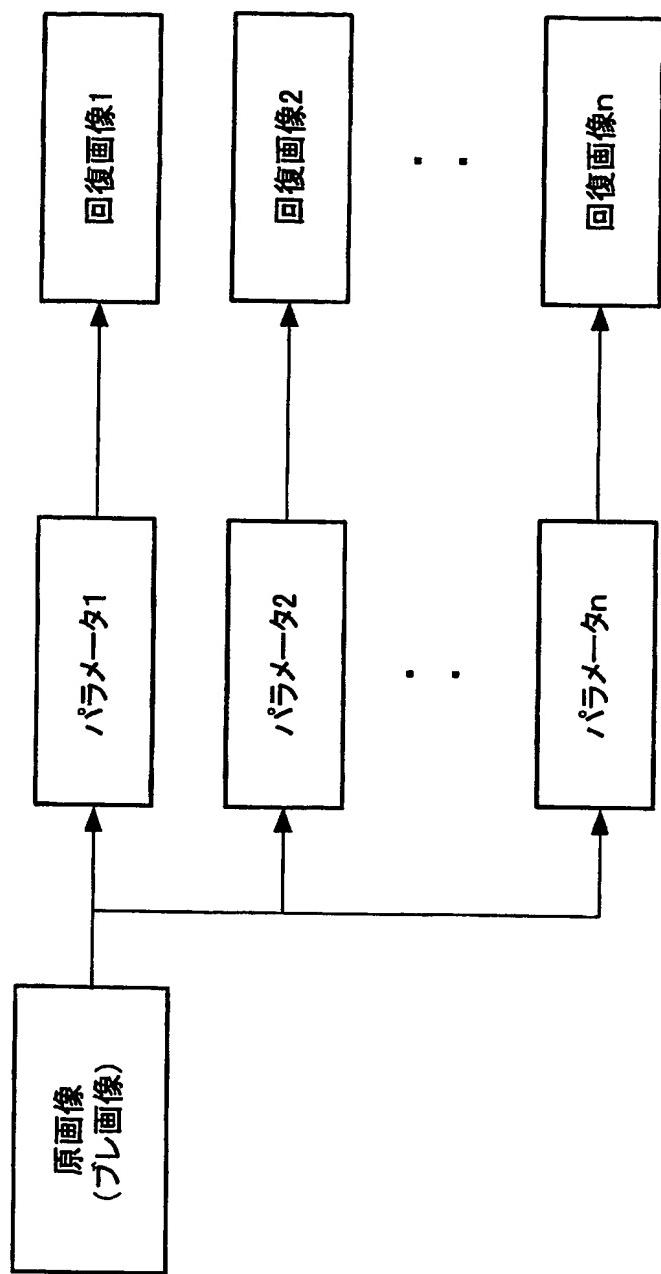
【図14】

(b) 空間周波数伝達関数  $P(u)$ 
(c) 逆フィルタ  $1/P(u)$ 
(d) ウィナーフィルタ  $1/(P(u) + 1/c)$ 


【図15】



【図16】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 画像回復時に必要なパラメータを利用者が変更する場合に、画像データ及びパラメータ設定を整理して管理することが容易なプレ補正カメラシステム、画像回復装置及びプレ補正プログラムを提供する。

【解決手段】 画像回復演算部210における画像処理に用いたパラメータ及び回復画像を、原画像に関連付けて保存する回復結果保存部230を設ける。このようにすることにより、パラメータと回復画像及び原画像の関係が明確となり、整理及び管理を容易に行うことができる。

【選択図】 図1

特願 2002-374704

出願人履歴情報

識別番号 [000004112]

1. 変更年月日 1990年 8月29日

[変更理由] 新規登録

住 所 東京都千代田区丸の内3丁目2番3号  
氏 名 株式会社ニコン